

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 组合式多节齿轮柔性臂机构的研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 组合式多节齿轮柔性臂机构的研究

关键词: 机器人 机械手 柔性机构

所属年份: 1996

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 哈尔滨工业大学

成果摘要:

“组合式多节齿轮柔性臂机构的研究”课题主要是针对普通关节型机器人灵活度低、回避障碍能力差等弱点,研制多自由度关节机构及由该关节组成的柔性手臂。在充分分析高灵活性的人臂机构前提下,设计研制成功了一种新型三自由度无奇异全方位pitch-Yaw-Roll关节机构,解决了俯仰、侧摆运动干涉及多数机器人关节存在的奇异问题。在此基础上进一步研制出了高灵活度仿人手臂式七自由度柔性手臂样机,并对该机构进行了运动学理论研究,样机实验表明,该柔性手臂比人的手臂还要灵活。应用领域:汽车驾驶室内喷漆、海底、空间站、核工业放射性物质处理等复杂、高风险作业领域。

成果完成人:

[完整信息](#)

### 行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

### 成果交流

### 推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布