

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 并联机器人机构设计理论

请输入查询关键词

科技频道

搜索

并联机器人机构设计理论

关键词: **并联机器人** **空间模型** **并联机构**

所属年份: 2003

成果类型: 基础理论

所处阶段:

成果体现形式: 论文

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 河北工业大学

成果摘要:

该项目提出了以欧拉变换坐标系为基础的并联机器人构型原理, 创新出几十种2至5自由度并联机器人机构, 并直接用于各种并联装备的创新和发明上; 提出了用于并联机器人机构设计的“空间模型理论”, 其核心是把并联机器人机构无限的有量纲尺寸参数转换成有限的无量纲参数, 在空间模型上绘出各种性能图谱, 从而系统地揭示了并联机器人机构尺寸与各种性能的关系, 解决了并联机器人优化设计的难题。本项目成果在多方面得到应用和推广, 初步实现了产品的商业化。

成果完成人: 高峰;金振林;李为民;张建军;刘辛军;彭斌彬;赵辉

[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

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航 | 常见问题

国家科技成果网

京ICP备07013945号