

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 并联机器人结构设计及运动学仿真

请输入查询关键词

科技频道

搜索

并联机器人结构设计及运动学仿真

关键词: **机器人 仿真 结构设计 运动学**

所属年份: 1999

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: 天津理工大学

成果摘要:

提出新型三自由度并联机器人机构, 与国内外同类型机器人相比, 具有运动副少, 工作空间大, 承载能力强等特点, 因而实用性强。提出并联机器人位置正解算法和串联机器人位置反解算法。应用所提出的算法能够解决具有任何结构形式机器人的位置分析问题, 两种算法均不国内外首次提出。

成果完成人: 赵新华;

[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