

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 磁力驱动的无关节微动高精度机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 磁力驱动的无关节微动高精度机器人

关键词: **机器人** **磁力驱动**

所属年份: 2004

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: 华南理工大学

成果摘要:

该发明提供一种无关节微动高精度机器人,其操作臂上分别固定连接水平支撑板、垂直支撑板和侧向支撑板,每块板的两端分别设置永磁铁,与永磁铁相对设置有电磁铁,在每块支撑板两端靠近电磁铁处分别安装位移传感器;这种无关节微动高精度机器人的驱动方法,主要是通过磁力来驱动机器人运动。该发明与其它机器人驱动方式相比具有无摩擦、无润滑、高速和高加速度的优点;该微动高精度机器人不再需要任何关节连接就能够实现6个自由度的运动,避免了机器人定位精度和重复精度有限的问题,克服了因传动链的误差而使机器人的定位精度和重复精度降低的缺点,结构大为简化,整体尺寸明显减少,机器人的定位精度和重复精度能够达到纳米级。

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