

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人操作臂动力学建模及仿真优化

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 机器人操作臂动力学建模及仿真优化

关键词: **机器人 仿真 操作臂 动力学建模**

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: 郑州轻工业学院

成果摘要:

该课题针对RRP机器人机构设计, 进行动力学参数的优化仿真及其实现, 应用牛顿欧拉算法进行了机器人操作臂的动力学建模、计入结构阻尼影响, 提出了基于复杂非线性强耦合时变系统的动力学逆系统仿真算法, 对该算法的适用性进行了工程研究, 在此基础上针对RRP操作臂的动力学参数进行了仿真优化, 给出了优化后的动力学参数。上述动力学仿真算法的实现及应用, 对指导机器人操作臂的设计制造, 最终实现低成本的工业生产, 将会产生巨大的经济和社会效益。

成果完成人: 李育文;王红卫;徐建国;罗国富;何培英;齐英兰;张曙光;周观民;周国征;候枫;王东霞;杨绍甫;乔为;吕来;李继光

[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

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