

空间机械臂锁解机构设计方案的模糊评判(PDF)

《宇航学报》[ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2009年04期 页码: 1691-1696 栏目: 材料、结构与制造 出版日期: 2009-06-30

Title: -

作者: [吴炳晖](#); [邓宗全](#)
哈尔滨工业大学机电工程学院, 哈尔滨 150001

Author(s): -

关键词: [锁解机构](#); [方案评价](#); [模糊评判](#); [层次分析法](#)

Keywords: -

分类号: TP302.7

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2009.00.064

摘要: 根据空间机械臂锁解机构的设计要求提出了五种设计方案,并分析了各设计方案的特点。鉴于星载机构设计方案评价的复杂性,结合星载机构设计的原则,建立了锁解机构设计方案的多层次评价体系。并以专家意见为依据,利用定性分析法确定各因素的评判矩阵;采用层次权重决策分析法确定了锁解机构性能各影响因素的权重系数。根据模糊变换的原理,用加权平均型算子对各方案进行评判,确定了最优设计方案为分立式包带锁解机构,其具有质量轻,耗能低,无污染和运动链短的优点。

Abstract: -

参考文献/REFERENCES

-

备注/Memo: 收稿日期: 2008 06 05;
\ 修回日期: 2008 07 14
基金项目: 高等学校学科创新引智计划(B07018)

更新日期/Last Update: 2009-07-01

[导航/NAVIGATE](#)

[本期目录/Table of Contents](#)

[下一篇/Next Article](#)

[上一篇/Previous Article](#)

[工具/TOOLS](#)

[引用本文的文章/References](#)

[下载 PDF/Download PDF\(2196KB\)](#)

[立即打印本文/Print Now](#)

[推荐给朋友/Recommend](#)

[统计/STATISTICS](#)

[摘要浏览/Viewed](#) 174

[全文下载/Downloads](#) 114

[评论/Comments](#)