

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 双臂工业机器人的研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 双臂工业机器人的研究

关键词: **工业机器人** **计算机控制**

所属年份: 2002

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: 天津科技大学

成果摘要:

该机器人是一个CAD/CAM集成系统, 具有三个转动关节和一个移动关节。主要有大臂、小臂、升降臂和手腕组成, 有四个自由度。机器人的电气控制系统采用抗干扰能力很强的STD总线, 分有二级计算机控制。机器人具有动作灵活, 结构紧凑, 重量轻, 加工范围大、速度快等优点, 市场潜力大。

成果完成人: 张建国;袁国千;石东;周运祥;李军

[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