

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 通用型工业机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

通用型工业机器人

关键词: **机器人 浇注**

所属年份: 2001

成果类型: 应用技术

所处阶段: 中期阶段

成果体现形式: 新装备

知识产权形式:

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 无锡威孚集团有限公司

成果摘要:

本项目机器人本体部分采用六自由度关节式结构, 工作半径2.5米。为满足浇注生产线的特殊需要。另外配置一个用末端持器与腕部配合使用, 使械作半径满足浇注生产线3.5米的要求。机器人传动系统设计中采用了国际上先进的RV减速器, 机器人伺服系统的驱动装置选用了日本安川株式会社新型的工业驱动装置系统交流伺服电机及相应的伺服组件, 伺服级计算机选用了美国Delta Tall公司的可编程多轴运动控制卡并开发了相应的软件。机器人的主控计算机采用了PC-610工业控制机, 采用了通用与专用软件开发相结合的技术路线, 其中动作示通用软件, 浇灌注作业满足威孚浇注生产线需要的专用软件。

成果完成人: 洪建华;张友良;陈修缘;王栓虎;郭毓;韩军;周鸿;张恩洲;马勤弟;黄德耕;潘宏英;施祖康;王锡军;李世楠

[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