

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 一种三自由度转动平台并联机器人机构

请输入查询关键词

科技频道

搜索

一种三自由度转动平台并联机器人机构

关键词: **机构 机器人**

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: 北京交通大学

成果摘要:

该发明的技术连接动平台和固定平台的三条运动支链的结构相同, 每条运动支链与固定平台相连接的运动副是万向节, 与动平台相连接的运动副是圆柱副, 运动支链的中间运动副是移动副, 当机构运动时, 动平台绕一固定点做球面转动。该发明具有结构简单、没有过约束、位置与姿态参数解耦以及不存在惰副等优点, 便于控制和设计, 可应用于机器人手腕机构、卫星天线的姿态定位或其他需要三维球面转动的场合。该成果将得到进一步开发利用。

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

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