

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 带有力/触觉临场感的机器人装配作业平台

请输入查询关键词

科技频道

搜索

带有力/触觉临场感的机器人装配作业平台

关键词: **机器人 装配**

所属年份: 2000

成果类型: 应用技术

所处阶段: 中期阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式: 发明专利

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 中国科学院合肥智能机械研究所

成果摘要:

带有力/触觉感的机器人装配作业平台成果, 由主机械手和从机械手及其通讯、控制等部分组成, 主机械手可远距离遥控从机械手的运动和操作。当主机械手控制从机械手抓取物体或进行装配时, 从机械手可将接触物体时的接触感觉和抓取物体的重力感觉等反馈到主机械手, 并通过主机械手上的力触觉反馈系统使操作者有身临其境的力触临场感觉。该课题组以“带有力触觉临场感的机器人装配作业平台”为基础, 为安徽科技馆制作了测力机器人(专利产品)展品, 深受广大观众欢迎, 在省科技馆的近150件展品中脱颖而出, 被省科协评为最高奖: 优秀。

成果完成人: 戈瑜;韦穗;葛运建;严文法;孙怡宁;王理丽;钱玮;白萍;高理富;张建军

[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