

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人用高精度RV传动优化设计理论和RV-250A减速器

请输入查询关键词

科技频道

搜索

机器人用高精度RV传动优化设计理论和RV-250A减速器

关键词: 机器人 减速器

所属年份: 2002

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:

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 大连交通大学

成果摘要:

世界上许多国家高精度机器人传动多采用RV减速器。该研究首次提出了保证RV传动运动精度高、回差小、承载能力大、刚性大的摆线轮优化新齿形;创新的提出了具有工程实用价值的力分析方法和公式,并通过整体超静定结构的扭转刚度的有限元分析得到了验证;建立了RV减速器传动误差与输出机构刚性误差和回差的分析模型;研制出了RV-250AII减速器样机。该研究提出的机器人用高精度RV传动的优化设计理论与优化新齿形以及研制的RV-250AII样机属国内首创,样机的主要技术性能达到九十年代国际同类产品的先进水平。

成果完成人: 何卫东;李力行;李成博;王秀琦;吴紫薇;吴永宽;潜媛梅;方荣;徐永贤;高中保;冯国强

[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