

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人用RV-250A II 减速器

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 机器人用RV-250A II 减速器

关键词: **减速器** **高刚度** **工业机器人**

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: 陕西秦川机械发展股份有限公司

成果摘要:

产品功能及应用领域: 它具有高刚度、高精度、小回差、高冲击、高效率、低惯性、结构紧凑、传动比大等一系列优点, 它不仅适用于高精度工业机器人传动的要求, 而且适用于智能机器人传动的要求。技术特点: 在简化静不定系统力分析和齿形优化设计理论等方面有创新和突破; 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。与国内外同类产品比较: 该产品属国内首创, 其主要技术性能指标达到代表国际先进水平的日本帝人精机同类产品的技术指标, 达到九十年代国际同类产品的先进水平。项目成熟程度: 中试生产。市场分析简要说明: 机器人用RV-250A II 减速器属国内首创, 填补了国内该档次产品的空白。随着工业的发展, 机器人用量的逐年增加, 近十年来RV减速器的产量呈直线上升的趋势。年约生产6000台机器人, 需18000套RV减速器。国外各先进工业国都在进行开发机器人的研究, 尤其以日本为最。对RV减速器的需求量非常大。处于国内领先、国际先进水平的RV-250A II 减速器国内外均有广阔市场, 前景相当乐观。主要竞争企业: 日本帝人精机 公司。新增总投资: 2000万元。新增销售收入: 4500万元。产品主要技术性能指标: 速比:  $i=81$ , 出力指标: 输出转矩 $\geq 2450N.m$ , 输入功率为5.2KW, 输出转速为15rpm, 运动精度 $\leq 1'$ , 回差 $\leq 1.5'$ , 传动效率 $>85\%$ , 刚度 $>980N.m/1'$ , 在额定载荷下输入轴运转达108次, 测量运动精度和回差达到保精度寿命。

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