

标题	一种基于介电高弹聚合物驱动器的天线位姿调控系统		
专利号	201511024109.X	主分类号	G05D3/20
当前权利人	西安交通大学		
发明人	贾坤; 王勉; 王铁军		
技术背景	<p>主要使用领域</p> <p>本发明一种天线位姿调控系统, 具体涉及一种基于介电高弹聚合物驱动器的天线位姿调控系统。</p> <p>技术创新内容</p> <p>一种基于介电高弹聚合物驱动器的天线位姿调控系统, 其特征在于: 包括上平面驱动器和下平面驱动器, 安装在上平面驱动器和下平面驱动器间周圈的多个直线驱动器, 还包括用于驱动器控制以实现天线位姿调整的人机交互式控制系统; 受控天线垂直安装在上平面驱动器和下平面驱动器中间位置。</p> <p>和现有技术相比较, 本发明具备如下优点:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1.电压驱动, 设备简单, 控制方便, 成本低。 2.轻质, 柔性, 位移转角较大。 3.响应速度快, 无噪声污染, 环境适应能力强。 4.振动较小, 对控制目标影响小。 		
摘要	<p>一种基于介电高弹聚合物驱动器的天线位姿调控系统, 包括上平面驱动器和下平面驱动器, 安装在上平面驱动器和下平面驱动器间周圈的多个直线驱动器, 还包括用于驱动器控制以实现天线位姿调整的人机交互式控制系统; 受控天线垂直安装在上平面驱动器和下平面驱动器中间位置; 人机交互式控制系统可通过按键和手柄分别调整加载于直线驱动器与平面驱动器上的控制电压, 分别产生直线位移和平面内位移, 从而实现天线摆动和平动, 达到灵敏度可调节的天线姿态调整这一目标; 本发明具有低成本、轻质、柔性和无噪声等特点, 能工作在强磁场环境, 并产生较大位移和转角, 控制方法简单灵活, 可以实现特定场合姿态调整的需要。</p>		