

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于多传感器的多任务控制器

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于多传感器的多任务控制器

关键词: [控制器](#) [传感器](#) [信息处理](#)

所属年份: 2000

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: 国防科学技术大学机电工程与自动化学院

成果摘要:

该成果是以伺服控制、局部自主控制、监督控制和多传感器信息处理四个功能模块来设计的机器人控制器。其中底层的伺服控制模块是系统的基础，它的特点是实现了机器人操作空间力和位置混合伺服控制，实现了高精确的位置控制、静态力控制，并且具有良好的动态力控制性能。伺服模块之上的局部自主控制模块相对独立于监督控制模块，它能完成精密的插圆孔、方孔等较为复杂的装配作业。监督控制模块是整个系统的核心和灵魂，它包括了系统作业的安全机制、人工干预机制和遥控机制。多传感器信息处理模块，包括电位器、码盘、力/力距传感器和视觉系统等。它给系统提供作业环境和机器人本体的信息，是联系其它几个模块的纽带。多任务控制器可广泛应用于工业装配机器人中作为其实时任务控制器而使用，也可用作移动机器人的实时任务控制器。

成果完成人: 沈林成;常文森;韦庆;李杰;张辉;陈景

[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