

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 计算机与网络 >> 机器人仿真二级系统ROBSM2

请输入查询关键词

科技频道

搜索

机器人仿真二级系统ROBSM2

关键词: 机器人 仿真二级系统 仿真系统

所属年份: 1993

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: 清华大学计算机科学与技术系

成果摘要:

ROBSM2是一个功能完善、用户界面优良和技术资料齐全的机器人仿真系统。它是在仿真一级系统ROBSM1的基础上,增加了机器人语言、力传感器仿真、典型任务仿真及三维图显等功能。整个系统主要由机器人语言SVAL及语言解释模块、系统仿真模块、图形数据输出模块组成。为机器人的控制和轨迹规划的研究提供了灵活方便的工具,并已初步具备离线功能,同时也可作为机器人教学培训的辅助手段。该系统运行上SUN3工作站的UNIX环境,整个系统源程序为2MB,系统安装需60MB。

成果完成人:

[完整信息](#)

行业资讯

- 新疆综合信息服务平台
- 准噶尔盆地天然气勘探目标评价
- 维哈柯俄多文种操作系统FOR ...
- 社会保险信息管理系统
- 塔里木石油勘探开发指挥部广...
- 四合一多功能信息管理卡MISA...
- 数字键盘中文输入技术的研究
- 软开关高效无声计算机电源
- 邮政报刊发行订销业务计算机...
- 新疆主要农作物与牧草生长发...

成果交流

推荐成果

- [液压负载模拟器](#) 04-23
- [新一代空中交通服务平台、关...](#) 04-23
- [Adhoc网络中的QoS保证\(Wirel...](#) 04-23
- [电信增值网业务创意的构思与开发](#) 04-23
- [飞腾V基本图形库的研究与开发...](#) 04-23
- [ChinaNet国际\(国内\)互联的策...](#) 04-23
- [电信企业客户关系管理\(CRM\)系...](#) 04-23
- [“易点通”餐饮管理系统YDT2003](#) 04-23
- [MEMS部件设计仿真库系统](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布