

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 远程操作机器人智能控制技术及其手控器设计

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 远程操作机器人智能控制技术及其手控器设计

关键词: 机器人 远程操作 手控器 智能控制

所属年份: 2005

成果类型: 应用技术

所处阶段: 成熟应用阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式: 发明专利

项目合作方式: 合作开发;技术服务

成果完成单位: 东南大学

### 成果摘要:

该项目首次提出远程操作机器人的多种操作模式, 通过人机交互实现远程操作机器人多种操作模式之间的平稳切换和合成, 并将神经网络、进化计算等智能技术同预测控制、无源控制、鲁棒控制相结合, 构成一种适应性强的智能控制技术用于克服随机时延和数据丢失对远程操作机器人系统稳定性和操作性能的影响, 保证远程操作机器人系统的稳定性和良好的操作性能; 提出了一种适用于多种机器人远程操作的通用型异构式手控器的设计方法; 提出了多种力觉反馈和触觉再现方法。该技术已相对比较成熟, 成果已成功应用于实际, 取得了显著的经济效益和社会效益。

成果完成人: 宋爱国;王爱民;费树岷;黄惟一;崔建伟;李建清;蒋洪明;高龙琴;曹效英;陈启宏;吴涓;刘威;许志峰;黄继伟;秦刚

[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