

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 移动机器人控制、导航与定位实验平台的研发

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 移动机器人控制、导航与定位实验平台的研发

关键词: **移动机器人 导航 控制 定位 实验平台**

所属年份: 2004

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: 北京航空航天大学

成果摘要:

该项目为移动机器人控制、导航与定位、避障、视觉路径跟随等研发出以下三种类型的实验平台。载体采用两轮移动机器人, 安装了陀螺、两组光电里程计、两组红外发射和接收装置等, 该系统的计算机系统可以完成基于C语言的移动机器人程序控制。由陀螺、光电编码盘获取的角速度和角度、位移信息以及红外系统获取的障碍信息经过微处理器处理后, 控制电机动作, 使移动机器人正确完成移动、定位、避障、环境感知等任务。载体采用四轮移动机器人, 安装了两个角速率陀螺、两个加速度计等, 该系统的计算机系统可以完成基于C/C++、Pascal等各种计算机语言的移动机器人控制算法、各种组合导航算法、避障算法、多传感器融合算法等的程序。

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