

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 移动式作业型智能服务机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

移动式作业型智能服务机器人

关键词: 机器人 智能机器人

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: 哈尔滨工业大学

成果摘要:

移动式智能服务机器人系统分成四部分: 全方位移动机器人机构; 七自由度机器人双作业臂; 机器人控制系统; 机器人多方式人机交互系统。可实现一定范围内的机器人全方位自主移动, 自动避障,利用多关节机器人手臂,可灵巧的完成一定的服务作业功能, 通过可视化图形编程方式可以任意设定机器人自主移动路径和服务功能, 通过语音识别控制方式或远程遥控方式控制机器人的移动、转向、后退和预设动作功能.通过该课题的研究, 带动了服务机器人产业化发展, 课题合作单位海尔哈工大机器人公司的新型导游、表演机器人等产品, 一经推出就受到了人们的喜爱, 并获得了市场认可, 证明了服务机器人具有巨大的市场前景。

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