

首 页 成果 | 机构 | 登记 | 资讯 | 政策 | 统计 | 会展 | 我要技术 | 项目招商 | 广泛合作

科技频道 节能减排 | 海洋技术 | 环境保护 | 新药研发 | 新能源 | 新材料 | 现代农业 | 生物技术 | 军民两用 | IT技术

国科社区 博客 | 技术成果 | 学术论文 | 行业观察 | 科研心得 | 资料共享 | 时事评论 | 专题聚焦 | 国科论坛



国防科工 | 航空航天 | 计算机与网络 | 汽车与车辆 | 船艇 | 新材料与新工艺 | 能源与环保 | 光机电 | 通信
专题资讯

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 亚毫米级精度位移自动监测机器人系统

亚毫米级精度位移自动监测机器人系统

关 键 词: 监测 机器人 位移

所属年份: 2003

成果类型: 应用技术

所处阶段: 中期阶段

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: 其他

成果完成单位: 中南大学

成果摘要:

该变形监测机器人系统,由当代最高精度的测量机器人TCA2003和自行研制的国产4种高精度仪器及软件构成,在计算机的控制下按三边交会测定监测点坐标及其变化的原理进行。系统的测程达3.0千米,距离测量精度优于 $+/-0.3mm+0.3mm/Km*D$,监测点位移测量的标准偏差小于 $+/-1mm/Km$ 。系统可对数平方千米范围内的多个目标作连续自动实时监测,数据处理,超限报警,可远程遥控和数据查询,自动生成10多种曲线,完全实现无人值班少人值守。该成果社会效益巨大。

成果完成人: 张学庄;王爱公;简务人;张驰;张艳祥

[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

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航 | 常见问题

国家科技成果网

京ICP备07013945号