

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 >> 全自主移动机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 全自主移动机器人

关 键 词: 机器人 直流电机

所属年份: 2007

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: 华南理工大学

成果摘要:

SCUT-III机器人配备高性能的直流电机和智能电机控制器，和轮胎式车轮构成机器人的“腿脚”，直线运动速度达1.5m/s；精心设计的特定曲面反射镜和USB摄像仪组成的全向视觉子系统，使得正前方十几米的物体，和全向视觉子系统组成机器人的敏锐的“眼睛”，两者结合起来可以实现机器人的自定位；智能决策软件系统为机器人提供聪明的“大脑”，能进行感知信息的处理和融合，决策出机器人的行为，如避障、踢球、带球等，实现自动导航；机器人可通过无线通信设备和其他机器人交流信息，实现多机器人的协作。

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

- |                                       |       |
|---------------------------------------|-------|
| · <a href="#">容错控制系统综合可信性分析...</a>    | 04-23 |
| · <a href="#">基于MEMS的微型高度计和微型...</a>  | 04-23 |
| · <a href="#">基于MEMS的载体测控系统及其...</a>  | 04-23 |
| · <a href="#">微机械惯性仪表</a>             | 04-23 |
| · <a href="#">自适应预估控制在大型分散控...</a>    | 04-23 |
| · <a href="#">300MW燃煤机组非线性动态模型...</a> | 04-23 |
| · <a href="#">先进控制策略在大型火电机组...</a>    | 04-23 |
| · <a href="#">自动检测系统化技术的研究与应用</a>     | 04-23 |
| · <a href="#">机械产品可靠性分析--故障模...</a>   | 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