

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灵活的“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](#)

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

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

>> 信息发布