

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于神经网络的移动机器人路径规划研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 基于神经网络的移动机器人路径规划研究

关键词: 移动机器人 路径规划 神经网络

所属年份: 2004

成果类型: 应用技术

所处阶段: 初期阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式:

项目合作方式: 合作开发;技术服务

成果完成单位: 天津工程师范学院

### 成果摘要:

该课题的研究成果可应用于移动机器人路径规划系统中,亦可广泛应用于机器人的自主导航与定位系统、CIMES系统中自动运料小车的控制系统和机器人足球比赛的控制系统以及各种全方位自动导引车(AGV)的控制系统中等。该课题的研究成果可以充分提高移动机器人的工作效率,节约能源,自适应性强。在确定环境下也可提高机器人工作的准确性。移动机器人路径规划问题也是移动机器人运动规划的重要组成部分。该课题的研究在理论上也有助于解决“非完整机械系统的鲁棒镇定研究”这一轮式机器人运动规划领域中的难题。

成果完成人: 王仲民;李充宁;姚合环;姚青梅;戚厚军;孙建军

[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