

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于远程网络的机器人遥控操作技术

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于远程网络的机器人遥控操作技术

关键词: **机器人** **遥控操作** **远程网络**

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: 南开大学

成果摘要:

该项目采用预测补偿技术开发测试—控制算法, 通过Internet(CERNET)异地(北京—天津)操纵机器人, 并开发WWW人机交互界面, 显示机器人的当前状态图像, 实现远程遥控机器人操作。根据测试—控制算法, 先判明网络的即时传输速度, 然后在机器人控制命令中加入对时间延迟的处理, 得到对机器人较好的控制。为解决不确定延迟带来的问题, 该项目使用软件实时测量网络传输延迟, 采用预测补偿技术开发测试—控制算法。该项目所进行的工作属基础性应用技术研究, 主要着重在算法及控制上, 所用的技术较成熟, 该项目可以采取合作开发和技术服务的方式实施成果转化。

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

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