

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于模糊神经网络机器人顺应运动自适应控制研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于模糊神经网络机器人顺应运动自适应控制研究

关键词: 机器人 神经网络 自适应控制 人工智能

所属年份: 2001

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:

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 沈阳建筑大学

成果摘要:

该项成果主要用于机器人加速度反馈力控制问题研究。创造性提出了速度与力控制方法,有效地提高了机器人适应不确定环境的能力。以PUMA560机器人为对象,研究顺应作业力控制问题,提出参数选定和误差补偿方法,提高了机器人适应作业环境能力。以新的模糊神经网络学习控制算法,研究了电驱动机器人智能控制方法,有效地提高了系统智能品质。研究了基于视觉机器人智能控制及应用问题,并成功应用于包装生产线与焊接质量检测系统。该系统具有良好稳定性、适应性与智能性。

成果完成人: 周静海;吴成东

[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