

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 微小型多自由度仿生变体驱动机器人及其姿态控制

请输入查询关键词

科技频道

搜索

微小型多自由度仿生变体驱动机器人及其姿态控制

关键词: **仿生 姿态控制 微机器人**

所属年份: 2001

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: 发明专利

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 上海交通大学

成果摘要:

该课题参考生物适应自然环境的能力在该环境下的行进运动规律, 研究微小型多自由度仿生变体驱动机器人; 应用计算机技术、控制技术实现机器人系统的驱动和控制。利用仿生学原理、计算机仿真, 得到了变体类生物的运动机理; 采用微传感器构成了位置控制闭环, 通过对机器人体态的校正, 可实现了机器人精确的体态控制; 由自身体态有规律的变体及与界面的摩擦力实现驱动。该项目构思新颖、技术先进、传动方式简单, 技术性能符合预期目标要求, 所取得的成果属国内首创, 达国际先进水平。

成果完成人: 颜国正;林良明;丁国清;颜德田;刘华;蔡弘;熊翔;高志军;迟冬祥;王慧;李佳列

[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