

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 双臂机器人协调运动研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

双臂机器人协调运动研究

关键词: **双臂 协调 机器人**

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: 信阳师范学院

成果摘要:

该项目进行了双臂协调运动的运动学研究, 通过约束议程确定双臂之间、臂与工件之间的运动学关系, 该理论成果具有通用性; 双臂关节轨迹规划研究, 将影响双臂协调节器运动的关节广义驱动务、并切轨迹、载荷同步优化, 获得了最佳期的动力学性能; 载荷分配研究; 双臂协调节器运动在线控制算法研究, 将NETWON-WULER算法推广应用到闭链的双臂机构, 获得了协调运动的在线控制算法。该成果具有很高的学术价值和潜在的广阔应用前景, 达到国内领先水平, 尤其是双臂运动的在线控制算法研究成果具有很强的创新性。

成果完成人: 陈安军;沈岩;黄学玉;程方荣;陈以根;张士刚

[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