

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 未知环境移动机器人自主导航控制软件及系统

请输入查询关键词

科技频道

搜索

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
新疆阿克苏河恰甫其海综合利...
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

未知环境移动机器人自主导航控制软件及系统

关 键 词: 移动机器人 未知环境 自主导航

所属年份: 2005

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: 上海广茂达伙伴机器人有限公司

成果摘要:

该课题开发的机器人平台采用四轮独立前进、转向驱动,实现八种运动方式,保证机动性要求;机构部件模块化、结构参数可调整及结构形态可重构,使机器人具有重构特性;设计了仿生沙地车轮和仿爬行动物的转向架,使机器人具有仿生特性。该移动机器人平台具有良好的复杂地形的通过性和自定位能力。该全方位移动平台适应未知复杂地面环境的作业任务,如军事、地球和月球探测、抢险等。

成果完成人:

完整信息

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