

首 页 成果 | 机构 | 登记 | 资讯 | 政策 | 统计 | 会展 | 我要技术 | 项目招商 | 广泛合作

**科技频道** 节能减排 | 海洋技术 | 环境保护 | 新药研发 | 新能源 | 新材料 | 现代农业 | 生物技术 | 军民两用 | IT技术

国科社区 博客 | 技术成果 | 学术论文 | 行业观察 | 科研心得 | 资料共享 | 时事评论 | 专题聚焦 | 国科论坛



国防科工 | 航空航天 | 计算机与网络 | 汽车与车辆 | 船艇 | 新材料与新工艺 | 能源与环保 | 光机电 | 通信  
专题资讯

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

  

## 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靠性分析...    | 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

### 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...

轻型高稳定性干涉成像光谱仪

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