

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于远程网开放的机器人实验平台

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于远程网开放的机器人实验平台

关键词: **遥操作** **远程网管** **作业模式**

所属年份: 2004

成果类型: 应用技术

所处阶段: 初期阶段

成果体现形式: 新工艺

知识产权形式: 发明专利

项目合作方式: 技术服务;其他

成果完成单位: 南开大学

成果摘要:

本课题主要任务为构建一个开放的机器人遥操作实验平台, 并在这个平台上实现基于远程网的机器人遥操作精密装配作业, 进而展开相关遥操作问题的研究。本课题所设计的网络机器人对弈系统具有良好的开放性和强交互性, 通过对该系统的研究可以发现机器人遥操作中问题, 推进机器人遥操作技术与理论的发展。该系统有望成为测试机器人遥操作软件系统性能的统一平台和标准作业。本课题所采用的基于多维视觉的机器人遥操作精密作业技术引入了人的经验和智慧, 将人与机器在作业中的不同功能进行划分。不仅为机器人精密装配技术提供了一种行之有效的方法, 而且使我们对人与自动化之间的辩证关系有了更为深刻的理解, 为自动控制方法的研究提供了参考。

成果完成人: 刘景泰;戴梅萼;徐为民;赵新;安刚;张蕾;王孝喜;王晓娜;史嘉权;付良;孙雷;吴水华;黄兴博;陈涛;赵春颖;那文

武;李玉娟;麦联叨;周健;余振建;邢丰;付昊桓;常剑

[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