

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人辅助显微手术系统 (RAMS) 的运动模型分析与高精度位置控制方法研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

机器人辅助显微手术系统 (RAMS) 的运动模型分析与高精度位置控制方法研究

关键词: 机器人 辅助显微手术 运动模型

所属年份: 2006

成果类型: 基础理论

所处阶段:

成果体现形式: 论文

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 南开大学

成果摘要:

项目对特种机器人—机器人辅助显微手术操作系统(RAMS)进行运动特性分析, 建立运动学和动力学模型; 对RAMS进行高精度三维标定方法的理论分析, 提出实用的标定方法和结果; 进行高精度控制算法分析, 指导实际控制器设计工作; 对人体抖动“干扰信号”进行分析, 特征提取, 在实际系统设计中加以识别与抑制。针对特种机器人之一—机器人辅助显微手术操作系统(RAMS)的研制, 以上工作都是基础性的, 在国内也是首创的。

成果完成人: 张建勋;安刚;李彬;张慧明

[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

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