

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人多臂协同的运动学和动力学控制

请输入查询关键词

科技频道

搜索

机器人多臂协同的运动学和动力学控制

关键词: **机器人 多臂协同控制**

所属年份: 1994

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: 天津大学机械工程学院

成果摘要:

该项成果应用多体系统理论的Huston方法,建立了机械人多臂协调系统的运动学和动力学模型,形成了适用于一般机械人多臂协调系统的理论与分析方法,开发了相应的分析与控制软件,并通过实验证明了Huston方法用于多臂协调动力学控制的可行性和有效性。

成果完成人:

[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

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