

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人顺应运动智能控制器研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 机器人顺应运动智能控制器研究

关键词: **机器人 顺应运动 智能控制器**

所属年份: 2005

成果类型: 应用技术

所处阶段: 中期阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式:

项目合作方式: 技术入股;技术服务

成果完成单位: 沈阳建筑大学

### 成果摘要:

该项目引入快速视觉反馈获取环境基本模型信息,提高了系统的响应速度。采用速度与力反馈控制使操作器对约束体局部模型实现在线实时感知,有效地解决了约束环境模型未知或模型变化情况下机器人主动适应控制技术难题。引入模糊神经网络力反馈学习控制,进一步提高了机器人适应作业环境能力,有效地克服了传统控制方法的不足。提出的基于神经网络的机器人顺应作业学习控制方法,有效地解决了机器人力控制瓶颈性技术难题,并成功应用于工业生产线上,取得了显著的社会效益与经济效益,成果具有十分广阔的推广应用价值,对于我国工业技术进步具有重要意义。

成果完成人: 吴成东;吴承伟;陈莉;孙红新;李孟歆;韩中华;郑君刚;朱阿军;Y.YUE

[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