

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于NOTEPC控制的智能移动机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于NOTEPC控制的智能移动机器人

关键词: **移动机器人** **智能控制**

所属年份: 2004

成果类型: 应用技术

所处阶段: 成熟应用阶段

成果体现形式: 其他应用技术

知识产权形式: 发明专利

项目合作方式: 合作开发;技术服务

成果完成单位: 上海交通大学

成果摘要:

基于NotePC控制的智能移动机器人分为智能控制系统和机构系统两大部分。移动机器人的智能控制系统以笔记本电脑为硬件基础,通过无线网卡进行机器人之间以及机器人与服务器之间通讯。系统主要采用笔记本电脑为硬件,负责视觉捕捉、环境感知、机器人之间通信、高层决策等功能。下位机运动控制系统采用DSP为硬件控制机器人的运动执行机构、踢球护球机构、里程计信息获取、激光传感器信息获取、机器人有关姿态检测等任务。下位机运动控制系统与笔记本电脑的智能控制系统之间通过串口进行通信,各功能软件模块之间通信采用TCP/IP协议,本智能移动机器人实现了全开放式的控制模式。

成果完成人: 曹其新;陈卫东;付庄;栾楠;赵言正;罗真;缪寿洪;黄彦文;黄怡;孙英杰;冷春涛;余蕾斌;徐化;顾俊;唐启峰

[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