

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于粗集理论的环境建模技术及其在移动机器人中的应用研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于粗集理论的环境建模技术及其在移动机器人中的应用研究

关键词: **移动机器人** **环境建模** **粗集理论**

所属年份: 2007

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: 山东大学

成果摘要:

该项目针对声纳数据的不确定性, 提出利用分层递阶的多LVQ神经网络融合声纳的TOF数据和返回信号的振幅数据, 对环境中的目标进行有效识别; 利用粗集的约简属性, 提出了基于分层约简算法的声纳数据约简算法; 研究了多机器人环境探索问题, 建立了基于合同网协议的完全分布式的多机器人环境探索体系, 研究了基于Internet的多移动机器人远程协同控制环境探索系统的基本结构和实现方法。该课题的研究成功将有助于推动移动机器人环境建模理论体系的形成和机器人关键技术的发展。

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