

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> OUQD-R4S型智能机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## OUQD-R4S型智能机器人

关键词: [机器人](#) [智能机器人](#) [网络化控制](#) [网络软件](#)

所属年份: 2004

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: 中国海洋大学

成果摘要:

1、采用国际上最新的基于网络的开放式结构运动控制器；2、机器人本体采用模块式结构，具有高精度、高可靠性、低成本、易维护的特点；3、采用特殊的机构设计，可根据实际要求定制不同臂长的机器人。工业应用：1、可用于电子、家电工业及其它工业的搬运、装配等，2、与国内外同类产品比较，具有基于网络的远程控制功能和价格优势3、易于与CIMS系统结合，形成网络下的多目标系统在线控制和远程维护教学应用：可作为机电工程的教学实验系统，提供基本运动函数库和网络在线控制软件。娱乐应用：其网络远程在线控制功能和低成本特点，使OUQD-R4S型机器人用于娱乐场合时，可以远程更新娱乐方式和动作。采用C语言编程和源代码开放，适合于作为进一步开发的实验平台。

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