

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 多臂机器人作业过程自主控制研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

多臂机器人作业过程自主控制研究

关键词: 作业过程 多臂机器人 过程控制

所属年份: 2002

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: 其他

成果完成单位: 齐齐哈尔大学

成果摘要:

该项目提出了一种基于离散事件系统监控理论的较为通用的非结构化环境下机器人执行一系列简单作业的动作过程的建模与控制方法。该项目取得的成果主要有三个方面,一是机器人作业过程中自动建模时状态(或事件)的定义,提出了从描述系统中的并发现象(多只机械手同时动作,多只机械手和机器人主体同时动作)出发定义事件再建模的策略从而利用单一事件有效地描述了系统中的并发动作,弥补了基于自动机离散事件系统监控理论在描述作业行为上的不足;其次是模型的简化,将从机械手具有旋转对称关系出发探讨简化作业行为的语言模型;给出了一个通用的强迫事件的定义和研究具有强迫事件系统的行为和监控是该项目解决的最后一个关键问题。

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