

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 高性能机器人系统的理论与实验研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

高性能机器人系统的理论与实验研究

关键词: [协调操作](#) [冗余度](#) [柔性机器人](#)

所属年份: 2005

成果类型: 基础理论

所处阶段:

成果体现形式: 论文

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 北京工业大学

成果摘要:

该项目建立了柔性冗余度机器人协调操作各种负载的动力学模型, 给出了其正、逆动力学问题的控制算法, 提出了协调作业的过程振动及余振的抑制方法, 进行了动力学仿真, 分析了设计参数对系统动力学性能的影响及规律, 提出了针对协调作业的柔性机器人协调操作系统的设计准则和优化策略, 从实验角度进行了柔性冗余度机器人协调操作系统的研究。这些研究取得了突破性进展, 为全面开发这一领域奠定了坚实基础, 具有重要的理论意义和应用价值。

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

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