

首 页 成果 | 机构 | 登记 | 资讯 | 政策 | 统计 | 会展 | 我要技术 | 项目招商 | 广泛合作

科技频道 节能减排 | 海洋技术 | 环境保护 | 新药研发 | 新能源 | 新材料 | 现代农业 | 生物技术 | 军民两用 | IT技术

国科社区 博客 | 技术成果 | 学术论文 | 行业观察 | 科研心得 | 资料共享 | 时事评论 | 专题聚焦 | 国科论坛



国防科工 | 航空航天 | 计算机与网络 | 汽车与车辆 | 船艇 | 新材料与新工艺 | 能源与环保 | 光机电 | 通信  
专题资讯

当前位置：科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人柔性作业智能控制技术研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 机器人柔性作业智能控制技术研究

关 键 词：机器人 力控制 柔性作业

所属年份：2003

成果类型：应用技术

所处阶段：成熟应用阶段

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：沈阳建筑大学

成果摘要：

该项目分析了力作业控制系统稳定性问题，提出新的系统参数选定和误差补偿方法；研究了多关节机器人解耦控制问题，创造性提出操作器速度与力控制方法，提高了系统鲁棒性与抗干扰性；深入研究了机器人神经网络智能控制问题，提出新的学习控制算法，有效提高了系统智能化水平；创造性提出基于粗糙集和神经网络的模式分类与图像处理方法，具有良好的识别精度与实时性；利用Adeptl机器人、力抓取器视觉系统构成机器人智能控制系统，并成功应用于工业生产线。该项成果的推广应用可以极大地提高劳动生产率，保证产品质量，可带来显著的社会效益与经济效益。

成果完成人：吴成东;周静海;李界家;陈莉;李孟歆;郑君刚;Y.Yue

[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

<a href="#">容错控制系统综合可信性分析...</a>	04-23
<a href="#">基于MEMS的微型高度计和微型...</a>	04-23
<a href="#">基于MEMS的载体测控系统及其...</a>	04-23
<a href="#">微机械惯性仪表</a>	04-23
<a href="#">自适应预估控制在大型分散控...</a>	04-23
<a href="#">300MW燃煤机组非线性动态模型...</a>	04-23
<a href="#">先进控制策略在大型火电机组...</a>	04-23
<a href="#">自动检测系统化技术的研究与应用</a>	04-23
<a href="#">机械产品可靠性分析--故障模...</a>	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