

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力控制技术研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

机器人柔性作业智能力控制技术研究

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AdeptI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

- [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