

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 多机器人网络化控制系统

请输入查询关键词

科技频道

搜索

多机器人网络化控制系统

关键词: [多机器人系统](#) [网络管理](#) [自动控制](#)

所属年份: 2000

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: 中国科学院沈阳自动化研究所

成果摘要:

该成果提出了多机器人系统应用的关键是按分布式智能控制体系结构发展新型的网络机器人控制器, 构造新型多机器人网络化控制器的两种解决方案, 采用其中的一种方案实际构造了一个由PUMA562、PUMA760、Adept I 和AGV车等四个机器人构成的多机器人分布式协作实验系统, 其控制系统基于Windows NT和VisualC++语言开发, 具有网络通信和分布式多机器人协作控制能力。进行了多机器人合作对大型工件进行装配的实验研究, 实验表明提出的多机器人网络化控制系统实现方案是可行的, 使多机器人系统走向实用。对开发自主知识产权的新型机器人控制系统具有实用价值, 为新一代制造系统中应用多机器人协同作业, 进行中、小机电产品装配, 提供了可行的技术方案。这种新型机器人控制系统在非制造业有着广泛的应用前景。

成果完成人: 王越超;吴镇炜;赵忆文;陈仁际;谈大龙

[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