

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 多机器人系统集成平台

请输入查询关键词

科技频道

搜索

多机器人系统集成平台

关键词: 机器人 平台 多机器人系统 自动控制

所属年份: 2001

成果类型: 应用技术

所处阶段: 初期阶段

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: 中国科学院沈阳自动化研究所

成果摘要:

该项成果包括面向制造的多机器人系统集成方法, 构造分布式网络化多机器人实验系统, 研制出三自由度全方位移动机器人样机、全局定位传感系统样机、基于QNX实时多任务操作系统+工业PC的机器人控制系统和开放式网络化多移动机器人系统集成平台。支持开展针对移动机器人的鲁棒控制、自主控制体系结构、多传感器融合、避碰规划、(基于互联网的)遥操作等方向的实验研究。多机器人系统集成平台为开展国家重大科学工程研究项目奠定了基础。

成果完成人: 吴镇伟;

[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