

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 多机器人协调

请输入查询关键词

科技频道

搜索

多机器人协调

关键词: 机器人 多机器人系统 全方位移动机器人 自动控制

所属年份: 2001

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:

该系统的开发不仅为实验室在新世纪沿着正确的研究方向持续发展,为更加紧密地与国民经济相结合奠定了基础;同时,作为开放实验室内的开放式实验系统,也为国内外学者开展相关研究提供实验条件。该课题研制出国内首台三自由度正交轮全方位(完整约束)移动机器人系统样机,具备无线网络通讯、全无线操作能力。该样机在工业、医疗、服务机器人领域及网络遥控操作领域具有广泛的应用背景。该系统可以支持单体移动机器人、多机器人系统、多自主体系等多个方向的实验研究。目前已针对多机器人系统中自主运行、协调合作等方面的关键问题,开展了自主控制体系结构、传感器融合、避障规划、编队控制、基于视觉的跟踪控制、基于全局传感系统的定位控制等方面的理论、实验研究;取得了一系列实验结果。

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

>> 信息发布