

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人操作规划和系统集成技术

请输入查询关键词

科技频道

搜索

机器人操作规划和系统集成技术

关键词: 机器人 系统集成 操作规划

所属年份: 2005

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: 发明专利

项目合作方式: 技术服务

成果完成单位: 上海交通大学

成果摘要:

该项目在工业机器人系统设计、操作规划与控制方面提出了若干新理论与新方法, 包括基于旋量空间中伪尺度函数的夹具封闭性定量分析理论, 夹具最优构形设计的增量方法及离散点域内形封闭夹具设计的几何方法, 机器人运动规划的C空间动态力场法, 基于测量的工件定位及最优测点规划方法, 多自由度运动平台高速高精度运动控制方法等。为工业机器人操作控制和系统集成提供了理论基础。

成果完成人: 丁汉;陈建平;言勇华;朱向阳;朱利民;刘宝生;张建荣;熊振华;郑觉;盛鑫军;栾楠

[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

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