

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 仿人机器人两眼协调运动数学模型及其控制方法研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

仿人机器人两眼协调运动数学模型及其控制方法研究

关键词: **仿人机器人** **机器人** **两眼协调运动**

所属年份: 2007

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: 华南理工大学

成果摘要:

包括人在内的灵长类动物的眼球常常都是两眼协调运动的, 两个眼球各自独立地运动是不可能的。而且, 人的两个眼球运动包含有前庭动眼反射、视机能反射、滑动性眼球运动、辐辏运动等。为此, 我们以人的视觉生理学和解剖学的研究成果为基础, 对上述视觉机能进行研究, 简化人类复杂的视觉反馈系统, 建立仿人机器人的两眼协调运动数学模型和控制方法。同时研制出与两眼协调运动数学模型和控制方法相一致的仿人机器人视觉系统。该项研究提出的数学模型和控制方法及视觉装置可以用于目标识别、追踪定位、动作检测、手眼协调、障碍避免、步行规划等各种基于视觉的作业, 并且对于仿人机器人视觉的进一步研究、开发和应用具有极其重要的意义。

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