

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于远程网络的机器人遥操作平台

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于远程网络的机器人遥操作平台

关键词: 机器人 遥操作 远程网络

所属年份: 2002

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: 南开大学信息技术科学学院

成果摘要:

该项目建立了一个以双机器人协调系统为基础的多种机器人技术集成的实验研究平台,在这个平台上实现了基于远程网的机器人遥操作并展开了相关问题的研究。本课题是先进的网络技术、机器人控制技术、实时三维图形仿真和传感器技术等多项技术的集成,并由此取得了创新性的成果。此外,在远程控制多机器人协调操作、图像信息和控制信息的传输机制、环境建模与操作技巧结合的控制策略等方面具有明显特点,取得了成功经验。基于远程网的机器人遥操作最直接的应用背景是远程医疗、远程维护等,此项目的完成为此项技术实用化打下坚实基础。

成果完成人: 安刚;刘景泰;卢桂章;王孝喜;赵新;张建勋;张蕾;王晓娜;辛运伟;李彬

[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