

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 基于PC (Windows) 平台机器人控制器

请输入查询关键词

科技频道

搜索

基于PC (Windows) 平台机器人控制器

关键词: **机器人 控制器**

所属年份: 2003

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:

项目合作方式: 技术服务

成果完成单位: 上海大学

成果摘要:

机器人技术是一门综合性的技术,它综合了机械与精密仪器、微电子、计算机、传感、信息处理、人工智能、自动控制与驱动等多种学科的最新研究成果。机器人本身是“机电一体化”的典型装置。机器人的研究与应用水平,反映了一个国家经济实力和科技发展水平。机器人是否先进很大程度上是取决于其控制器,机器人控制器的成本较大程度上决定了机器人的价格,所以在我国开发一个低成本的机器人通用控制器是十分必要。近年来,计算机的硬件和软件技术的迅速发展,价格大幅降低,以及我国机器人应用和研究技术水准的提高。据此我们提出了,基于大众化的PC机和WIN95开发一个低成本高性能的机器人控制器(具有网远程监控功能),并进行成果转化的研究。

成果完成人: 方明伦;陈一民;何永义;汪地;杨洪夫;袁庆丰;李居峰;郭帅;顾文望;陆斌华;郭坚;俞波;田应仲;王文斌;马志强;

俞德维

[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