

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人与无人探测平台

请输入查询关键词

科技频道

搜索

机器人与无人探测平台

关键词: 机器人 平台 无人探测

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: 北京理工大学

成果摘要:

该校研制的具有自主知识产权的仿人机器人“BHR-1”和“汇童”BHR-2,首次突破了集机械、控制、传感器、电源于一体的平台高度集成技术、稳定行走可靠性技术、复杂动作协调控制技术,实现了模仿人类动作、太极拳、武术表演等多种操作作业。该校研制的小型轮履腿复合式地面移动机器人是一种应用于复杂环境下的小型地面机器人平台。它可以具有多种不同的运动模式,以适应不同的运动环境,还具有在倾覆情况下的自复位功能,具有较高的机动性和越障能力,在危险环境作业、反恐防暴、星球探测等方面有着重要的应用价值。

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

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