

# 空间机器人大时延遥操作技术研究综述 (PDF)

《宇航学报》[ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2010年02期 页码: 299-306 栏目: 综述 出版日期: 2010-02-28

Title: -

作者: [王永 1](#); [谢圆 1; 2](#); [周建亮 1; 2](#)

1.中国科学技术大学自动化系, 合肥 230027;

2.北京航天飞行控制中心, 北京 100094

Author(s): -

关键词: [空间机器人](#); [遥操作](#); [基于虚拟预测环境遥操作](#); [双边遥操作](#)

Keywords: -

分类号: TP242.3

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2010.02.001

摘要: 空间机器人是完成多种空间作业任务的主体, 能否在地空间存在大时延情况下实现有效的地面遥操作是发挥空间机器人作用的关键。从基于虚拟预测环境遥操作和双边遥操作两个方面, 对国内外空间机器人大时延遥操作技术研究进行了系统的综述和深入的分析, 并在此基础上提出了进一步的发展方向。

Abstract: -

## 参考文献/REFERENCES

-

备注/Memo: 收稿日期: 2009 03 16;

\ 修回日期: 2009 05 11

更新日期/Last Update: 2010-03-02

导航/NAVIGATE

[本期目录/Table of Contents](#)

[下一篇/Next Article](#)

[上一篇/Previous Article](#)

工具/TOOLS

[引用本文的文章/References](#)

[下载 PDF/Download PDF\(1214KB\)](#)

[立即打印本文/Print Now](#)

[推荐给朋友/Recommend](#)

统计/STATISTICS

摘要浏览/Viewed 211

全文下载/Downloads 153

[评论/Comments](#)