

| | |
|-------------------------|--|
| 1. Record Nr. | UNINA9910346711603321 |
| Autore | Birkenhofer Clemens |
| Titolo | Adaptive Steuerung eines mehrsegmentigen Inspektionsroboters |
| Pubbl/distr/stampa | KIT Scientific Publishing, 2010 |
| ISBN | 1000015312 |
| Descrizione fisica | 1 electronic resource (222 p. p.) |
| Lingua di pubblicazione | Tedesco |
| Formato | Materiale a stampa |
| Livello bibliografico | Monografia |
| Sommario/riassunto | Mehrsegmentige Roboter können verschiedene Umgebungen befahren und inspizieren. In dieser Arbeit wird eine Steuerung entwickelt, die die selbständige Durchführung komplexer Bewegungen in unstrukturierten Umgebungen ermöglicht. Vorgaben eines menschlichen Operators und Zustandsinformationen des Roboters werden in einem Regelkreis verarbeitet. Drei Sensorsysteme erfassen diesen Zustand. Die Teilkomponenten und das Gesamtsystem werden auf den Zielsystemen MakroPlus und Kairo-II evaluiert. |