

移动机器人研究平台

所属学校:重庆大学

仪器基本信息			仪 器 编 号		07022522			
			仪器英文名称					
			所属校内单位		自动化学院			
			放 置 地 点		A 区主教学楼 2516			
			仪器负责人		石为人	制造商国别	美国	
			制 造 厂 商		MobileRobots 公司			
			规 格 型 号		Pioneer 3 - AT			
			仪 器 原 值		33.22 万元	购置日期	2007.07	
仪器性能信息	主要技术指标	负重:23 公斤;两轮差分驱动,前面两个导向轮;最大运动速度:1.2m/s(负重 20kg,水泥地面);转动半径:绕自身几何中心为圆心转动半径 0cm;摆动半径:绕自身的边缘一点为圆心转动,半径为 40cm。						
	主要功能及特色	P3 - AT 能够扩展一台嵌入式主机,它支持用户对车载视觉处理系统、基于以太网的通讯系统、激光扫描仪、DGPS 及其他功能设备的扩展。P3 - AT 可以最多安装 3 块电池,可装配 8 个前置和 8 个后置声纳传感器,这些声纳传感器的测距范围从 15cm 到 7m。						
相关科研信息	主要研究方向	机器人相关研究						
	在研或曾承担的重大项目	1. 军口 863 计划项目(2009AA7800402); 2. 国家 973 计划项目(2007CB311005 - 01)。						
	学术 论文	近三年利用该仪器作为主要科研手段发表的代表性论文:						
		序号	作者	论文题目	期刊名称	年	卷(期)	起止页
		1	石为人	基于改进人工势场法的移动机器人路径规划	计算机应用	2010	30(8)	2021 - 2023
		2	W. R. Shi	A new Recognition Method for Natural Images	WSEAS Transactions on Computer	2009	8(12)	1855 - 1865
专利或奖项								
共享服务信息	收费标准	联盟外	根据具体实验项目协商					
		联盟内	根据具体实验项目协商					
	联系信息	联系人	石为人	联系电话	65112758	电子邮件	akyle@163. com	
	开放时间	提前预约						