

收藏本站 设为首页

English 联系我们 网站地图 邮箱 旧版回顾



面向世界科技前沿, 面向国家重大需求, 面向国民经济主战场, 率先实现科学技术跨越发展,  
率先建成国家创新人才高地, 率先建成国家高水平科技智库, 率先建设国际一流科研机构。

——中国科学院办院方针



官方微博



官方微信

[首页](#) [组织机构](#) [科学研究](#) [人才教育](#) [学部与院士](#) [资源条件](#) [科学普及](#) [党建与创新文化](#) [信息公开](#) [专题](#)

搜索

[首页](#) > [科研进展](#)

## 中科院科研装备研制项目“移动机器人环境感知能力测试系统”通过验收

文章来源: 合肥物质科学研究院 发布时间: 2015-04-16 【字号: 小 中 大】

我要分享

4月13至14日, 中国科学院条件保障与财务局在合肥组织召开中科院合肥物质科学研究院应用技术研究所承担的中科院科研装备研制项目“移动机器人环境感知能力测试系统”现场技术测试和验收会。专家组对项目进行了现场测试, 听取了项目组报告, 审阅验收材料, 一致同意项目通过验收。

专家组认为, 该项目构建了具有环境自适应能力的视觉目标检测和识别模块, 建立了数据库虚拟验证与实际环境试验相结合的视觉能力测试子系统; 实现了对环境信息和目标的感知与准确识别, 建立了外部环境感知和目标感知的地形与目标测试子系统; 采用SLAM实现了未知环境下的导航定位, 建立了高精度导航定位能力测试子系统; 定义了多类型、多系列单元统一接口, 建立了具有开放式体系结构的集成系统, 形成具有自主知识产权的测评方法和测评体系。

“移动机器人环境感知能力测试系统”项目在机器人测试、评估方法和标准等方面开展了多项技术研究, 该系统为移动机器人感知能力测试建立了性能优良的平台, 为国内相关研究单位开展移动机器人技术研究提供先进的实验条件, 将我国机器人研究条件与能力提高到新的水平。



测试现场



### 热点新闻

#### 中科院与北京市推进怀柔综合性...

中科院党组学习贯彻《中国共产党纪律处...  
发展中国家科学院第28届院士大会开幕...  
14位大陆学者当选2019年发展中国家科学...  
青藏高原发现人类适应高海拔极端环境最...  
中科院举行离退休干部改革创新形势...

### 视频推荐

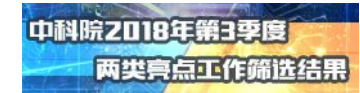


【新闻联播】“率先行动”  
计划 领跑科技体制改革



【北京卫视】北京市与中  
科院领导检查怀柔科学城建设  
进展 巩固院市战略合作机  
制 建设世界级原始创新承  
载区

### 专题推荐



验收会

(责任编辑: 叶瑞优)



© 1996 - 2018 中国科学院 版权所有 京ICP备05002857号 京公网安备110402500047号 联系我们  
地址: 北京市三里河路52号 邮编: 100864