



科学研究

研究方向

科研成果

在研项目

当前位置: [首页](#) - [科学研究](#) - [科研成果](#) - 正文

姚美宝助理教授文章被CCF-B类会议ICRA 2020接收

发布时间: 2020-01-31 点击: 1850 次

我院助理教授姚美宝的论文An Actuation Fault Tolerance Approach to Reconfiguration Planning of Modular Self-folding Robots近日被CCF-B类会议ICRA 2020接收。ICRA (International Conference on

Robotics and Automation)是机器人领域影响力最大的顶级学术会议之一。本篇论文与瑞士洛桑联邦理工学院 Reconfigurable Robotics Lab合作完成，姚美宝是第一作者兼通讯作者。

论文介绍:

第一作者: 姚美宝

论文题目: An Actuation Fault Tolerance Approach to Reconfiguration Planning of Modular Self-folding Robots

会议名称: International Conference on Robotics and Automation (ICRA2020)

会议类别: CCF-B类会议

会议时间: May 31-June 4, 2020, Paris, France

论文概述: 文章提出了一种模块化自折叠机器人容错的构型重组新方法, 重点研究了可能导致机器人重构精度降低甚至失败的主动模块驱动故障的容错算法。

人工智能学院
2020年1月31日

上一条: 喜讯-我院2019级硕士研究生魏哲培文章被CCF-A类会议录用

下一条: 孙慧妍助理教授两篇文章被中科院一区期刊接受

快速链接

奖学金	研究方向	本科生	地址: 吉林省长春市前进大街2699号
考试须知	科研成果	硕士研究生	学院邮箱: sai@jlu.edu.cn
毕业流程	在研项目	博士硕士生	信息管理和技术维护: 吉林大学大数据和网络管理中心
各项规定			



学院公众号

