



CAS IR Grid / 沈阳自动化研究所 / 中国科学院沈阳自动化研究所 / 机器人学研究室

## 移动机器人自主控制方法与技术体系

文献类型: 成果

作者 韩建达

获奖日期 2015

获奖类别 辽宁省自然科学奖

获奖等级 三等奖

产权排序 1

语种 中文

源URL [<http://ir.sia.cn/handle/173321/20172>]

专题 沈阳自动化研究所\_机器人学研究室

推荐引用方式 韩建达. 移动机器人自主控制方法与技术体系. 辽宁省自然科学奖:三等奖. 2015.

**GB/T 7714**

入库方式: OAI收割

来源: [沈阳自动化研究所](#)

浏览

74

下载

0

收藏

0

其他版本

除非特别说明, 本系统中所有内容都受版权保护, 并保留所有权利。