



CAS IR Grid / 沈阳自动化研究所 / 中国科学院沈阳自动化研究所 / 海洋信息技术装备中心

## 自主水下机器人控制系统

文献类型: 成果

作者 贾松力 ; 李德隆

获奖日期 2014

获奖类别 中华人民共和国工业和信息化部科技进步奖

获奖等级 三等奖

产权排序 1

语种 中文

源URL [<http://ir.sia.ac.cn/handle/173321/17102>]

专题 沈阳自动化研究所\_海洋信息技术装备中心

推荐引用方式 贾松力,李德隆. 自主水下机器人控制系统. 中华人民共和国工业和信息化部科技进步奖:三等奖. 2014.  
**GB/T 7714**

入库方式: OAI收割

来源: [沈阳自动化研究所](#)

浏览	下载	收藏
103	0	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。