



CAS IR Grid / 合肥物质科学研究院 / 中国科学院合肥物质科学研究院 / 应用技术研究所

基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法

文献类型: 专利

.....

作者 祝辉¹; 董林; 余彪¹; 梁华为¹; 李碧春; 樊俊杰

发表日期 2015

专利国别 中国

专利号 CN 105180933 A

专利类型 发明

权利人 中国科学院

申请日期 2015

专利申请号 CN201510590960.2

源URL [<http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/19933>]

专题 合肥物质科学研究院_应用技术研究所

作者单位 应用技术研究所

推荐引用方式 祝辉,董林,余彪,等. 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法, 基于直行路口检测的机器人航迹推算修正系统及方法. CN 105180933 A. 2015-01-01.

入库方式: OAI收割

来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览	下载	收藏
78	11	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。