



中国科学院机构知识库网格

Chinese Academy of Sciences Institutional Repositories Grid

登录 注册

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 / 中科院合肥智能机械研究所

一种移动机器人地图创建系统及地图创建方法

文献类型: 专利

入库方式: OAI收割
来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览	下载	收藏
405	119	0

其他版本

作者 梁华为¹; 黄健, 黄健; 梅涛¹

发表日期 2007

专利国别 中国

专利号 cn101033971

专利类型 发明

权利人 中国科学院合肥研究院

是否PCT专利 是

学科主题 仿生感知技术

公开日期 2009-11-10 ; 2009-11-10

申请日期 2007

专利申请号 cn200710019784

源URL [<http://ir.hfcas.ac.cn/handle/334002/1767>]

专题 合肥物质科学研究院_中科院合肥智能机械研究所

推荐引用方式 梁华为,黄健,黄健,等. 一种移动机器人地图创建系统及地图创建方法, 一种移动机器人地图创建系统及地图创建方法, 一种移动机器人地图创建系统及地图创建方法, 一种移动机器人地图创建系统及地图创建方法. cn101033971. 2007-01-01.

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。

