



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

作者 梁华为¹; 李帅; 陈万明; 梅涛¹; 孟庆虎; 黄健¹; 周亚金

专利号 2007100197842

著作权人 中国科学院合肥物质科学研究院

国家 中国

文献子类 发明专利

语种 中文

源URL [<http://ir.hfcas.ac.cn:8080/handle/334002/43311>]

专题 合肥物质科学研究院_中科院合肥智能机械研究所

作者单位 中国科学院合肥物质科学研究院

推荐引用方式 梁华为,李帅,陈万明,等. 一种移动机器人地图创建系统及地图创建方法. 2007100197842.
GB/T 7714

入库方式: OAI收割

来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览	下载	收藏
59	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。