

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 智能服务型机器人的多模态感知接口与导航技术研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 智能服务型机器人的多模态感知接口与导航技术研究

关键词: **机器人** **导航技术** **多模态感知接口**

所属年份: 2007

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 中国科学院自动化研究所

成果摘要:

该成果使轮椅机器人具有“多模态人机交互”和“非结构场景下的融合导航”两大主要功能,即轮椅具有能看、会想、能听、会说等拟人化能力。具体成果包括硬件控制模块、头部姿势分析模块、手部跟踪与姿势识别模块、语音识别与合成模块、基于视觉的自定位模块和多传感器融合模块等。其关键技术的研究综合了移动机器人控制与导航,计算机视觉,人工智能,模式识别,多传感器融合等多学科知识,具有创新性强、实用性强和可扩展性强等特点。不仅可以应用在轮椅式机器人上,同时也可应用在护理机器人、迎宾机器人、导游机器人等不同智能服务型机器人平台上,从而实现方便人们生活,宣传城市形象,执行特种任务,扩展老年人和残障人生活空间等多种目的。该课题成果的成功研制也对我国在智能服务型机器人方向研究水平的提高有着积极的促进意义。

成果完成人:

[完整信息](#)

### 行业资讯

塔北地区高精度卫星遥感数据处理

综合遥感技术在公路深部地质...

轻型高稳定度干涉成像光谱仪

智能化多用途无人机对地观测技术

稳态大视场偏振干涉成像光谱仪

2001年土地利用动态遥感监测

新疆特克斯河恰甫其海综合利...

用气象卫星资料反演蒸散

天水陇南滑坡泥石流遥感分析

综合机载红外遥感测量系统及...

### 成果交流

### 推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航 | 常见问题

国家科技成果网

京ICP备07013945号