

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 多功能自主移动机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

多功能自主移动机器人

关键词: 机器人 保安巡逻 比赛 高等 实验设备 多功能

所属年份: 2005

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: 北京交通大学

成果摘要:

产品描述: 多功能自主移动机器人研究涉及机器人驱动技术、智能控制技术、机器人视觉、多传感器信息融合技术、特种机电控制系统等,它是各个大学研究计算机、电子、自动化、机械等领域的理想实验平台,是未来大学研究上述领域必须装备的实验设备。它还可用于保安巡逻、机器人比赛等多领域,同时还是各种智能移动平台的基本载体。研究与开发: 北京交大阳光智能技术有限公司与北京交通大学合作开发的“多功能自主移动机器人”是具有自主知识产权的高新技术产品。公司在此领域的研究与开发已经取得阶段性成果。行业与市场: 该校研究团队特点是实践经验丰富,曾研制的ROBOCUP小型组足球机器人已经推广到上海大学、济南大学、河北工业大学、肇庆学院、空军二航院、南昌航空工业学院、空工工程大学、南方冶金学院(现江西理工大学)、鞍山科技大学等几十所高等院校,在ROBOCUP小型组足球机器人研究领域影响十分广泛。今年该校研制的SUNNY618教育机器人利用上述渠道快速打开了大学市场,中小学教育市场也取得可喜成果,该校新研制的自主移动机器人可以借助上述渠道进入市场。营销策略: 利用该校销售足球机器人系统的销售网络销售该产品。该校销售ROBOCUP足球机器人系统占全国80%以上的市场份额,而“多功能自主移动机器人”,可以直接应用于该系统,这是该校的最有利优势。该校采取的销售渠道有: 分销商、直接销售、OEM合作、电子化市场等等。融资说明: 开发建设多功能自主移动机器人产品项目,共需要资金1000万元,其中: 固定资产投资250万元,流动资金750万元。用途是扩大生产和服务规模。融资出口方式: 股票上市,投资者退出投资。财务预测: 项目建成后,实现年销售收入4000万元,实现利润1000万元。

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

>> 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