



综合新闻

“极限感知与作业机器人基础理论与关键技术”项目启动

文章来源： 钱崔卡娅 发布时间： 2020-12-01

11月26日，中科院合肥研究院院长基金融合项目“极限感知与作业机器人基础理论与关键技术”项目启动会在智能所（常州）举行。河海大学刘小峰教授，智能所副所长高理富、宋全军，总工程师孔令成，以及项目组主要成员参加了项目启动会。

会议由项目负责人徐林森研究员主持，他首先代表项目总体组汇报了项目整体规划。他介绍，极端环境下的感知与作业机器人技术成为当下研究热点，“极限感知与作业机器人基础理论与关键技术”项目利用极限感知、仿生机构、人机交互和群体智能等关键技术，将研究内容聚焦在极限感知系统、仿生运动系统、多机协同和战场态势理解这四大方面，希望以项目为牵引，未来5-10年内，通过机器人、先进传感、无人驾驶、智能控制及人机交互等优势团队的深度融合与发展壮大，实现领域内高水平人才育聚、平台建设和成果积淀。

随后，各课题负责人分别对所承担课题的研究目标、研究内容、技术路线和计划执行进度等进行了汇报。参会代表就启动会的内容进行了讨论，并交换了课题实施与管理方面经验。

与会领导和专家肯定了项目的重要意义和实施方案的可行性，建议团队在研究院“融合、谋大、做强”的思想指导下，围绕“极限感知与作业机器人基础理论与关键技术”进一步凝练研究方向、聚焦研究目标，实现团队的融合与壮大。



启动会现场

科学岛报

更多



科学岛视讯

更多



子站

内部信息 | 院长办公室 | 监督与审计处 | 人事处 | 财务处 | 资产处 | 科研处 | 高技术处 | 国际合作处 | 科发处 | 科学中心处 | 研究生处 | 安全保密处 | 离退休 | 基建管理 | 质量管理 | 后勤服务 | 信息中心 | 河南中心 | 健康管理中心 | 科院附中 | 供应商竞价平台 | 职能部门 |

友情链接



版权保护 | 隐私与安全 | 网站地图 | 常见问题 | 联系我们

Copyright © 2016 hfcas.ac.cn All Rights Reserved 中国科学院合肥物质科学研究院 版权所有 皖ICP备 050001008

地址：安徽省合肥市蜀山湖路350号 邮编：230031 电话：0551-65591245 电邮：yzxx@hfcas.ac.cn

