

## 科学岛新闻网

请输入关键字

搜索

首页

近期要闻

科研进展

综合新闻

合作与交流

党建群团

媒体追踪

文化体育

《科学岛》报 科学岛视讯

光影科学岛

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

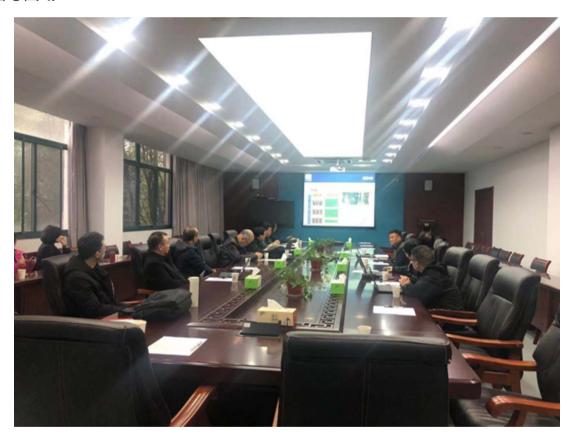
文章来源: 钱崔卡娅 发布时间: 2020-12-01

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

11 科学岛报

更多



( ) 科学岛视讯

更多



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



子站



