



一种无人矿车安全监控方法及系统

文献类型: 专利

作者 周鹏飞; 王智灵¹; 赵盼¹; 邹仁杰; 梁华为¹; 张世金

发表日期 2022-02-08

专利号 ZL201911135247 .3

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

英文摘要 本发明公开了一种无人矿车安全监控方法及系统,属于无人驾驶技术领域,包括根据车辆的行驶信息和所述期望轨迹,对设定的待监控事项进行实时检测,得到待监控事项的当前检测结果,该设定的待监控事项包括车辆位置与期望轨迹的偏差、期望轨迹的合理性、纵向防碰撞、横向防碰撞以及速度;根据待监控事项的当前检测结果,对无人矿车行驶安全进行预警。本发明可全面评估无人驾驶矿车所处环境的安全风险等级,确保无人驾驶下矿车的行驶和作业安全。

申请日期 2019-11-19

语种 中文

源URL [http://ir.hfcas.ac.cn:8080/handle/334002/132311]

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 周鹏飞,王智灵,赵盼,等. 一种无人矿车安全监控方法及系统. ZL201911135247 .3. 2022-02-08.
GB/T 7714

入库方式: OAI收割

来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览

4

下载

0

收藏

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。