

## 智能机器人

# 负责人: 孙怡

## 系统概述

视觉感知与敏捷操作是机器人智能化的基础。通过计算机视觉技术使机器 人分析并"理解"周围的环境、智能地进行目标的识别和定位、模仿人类的抓 取姿态和抓取力量,从而自主地完成抓取任务。研究内容主要包括:

### ◆ 三维场景成像与目标标记

- > 三维目标识别
- ▶ 目标定位

#### 敏捷操作

- 仿生抓取姿态学习
- ▶ 抓取路径规划
- 抓取姿态与抓取力量的优化控制



## 系统展示

#### 系统特点:

- > 非接触式控制 避免了数据手套等穿戴 设备的局限性
- > 仿生智能化: 智能地模仿人手的抓取 姿态与抓取力量

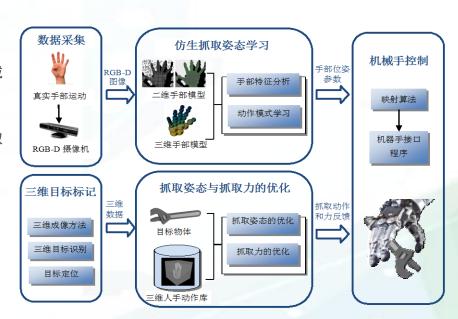
#### ◆ 应用范围:

➤ 工业: 远程控制装配

**医疗:** 远程手术

**农业:** 果蔬采摘

▶ 水产:水下捕捞



联系方式:电话:0411-84707849 email: lslwf@dlut.edu.cn