

智能自主机器人研究中心

简介

团队围绕智能自主机器人（无人系统）的智能感知、在线决策、路径规划、无人驾驶、自主作业、群智协同等理论与关键技术开展研究及应用实践，特别是在农业自主无人系统、水下自主无人系统等领域做出突出成果。瞄准国家重大战略需求，做出有特色的、前沿的、有行业影响力的科研成果。

研究方向

- 智能感知与无人驾驶技术
- 智能装备与机器人控制技术
- 水下作业特种机器人技术及系统
- 智能体跨域协同理论及关键技术
- 柔性传感与嵌入式开发技术

特色成果



- 突破智能采棉机棉模在线成型、无人驾驶、在线测产、电子仿形等关键技术，研发采棉机智能控制系统，填补国内空白。
- 研发系列多功能自主作业农机机器人平台，实现耕整、除草喷药、水果采摘等应用。
- 研发全海深无人潜水器、11000米载人潜水器、深潜救生艇等深海特种装备。
- 国家及省部级纵向课题20余项，在中国科学、Automatica、ASME、IEEE等期刊发表高水平论文50余篇，授权专利20余项。
- 获国防科技进步二等奖、神农中华一等奖、上海市科技进步二等奖和三等奖等。



研究团队

- 团队负责人：何创新
- chuangxinhe@shu.edu.cn
- 团队成员：苗中华、胡勇、李楠、杨傲雷、李丽、王小华、孙腾等