室外无人车智能挑战赛

技术报告

|  |  |
| --- | --- |
| **题目：** | 基于XXX关键技术的XXX机器人 |
| **参赛单位:** | XXX学院 |
| **指导教师:** |  |
| **参赛队员:** | **XXX、XXX、XXX** |
|  |  |

2025年 4月

**1.1参赛机器人介绍**

自主研制了如图\*\*（实物照片）所示的机器人，一共包括\*\*等共\*\*个模块。

**1.2机器人总体架构**

1.2.1机械系统

1.2.2电路系统

1.2.3软件系统

**1.3主要研究内容与关键技术实现**

1.3.1 研制本机器人涉及到的主要研究内容

结构设计、导航感知、自主规划、运动控制等。

1.3.2 关键核心技术的实现方法

（1-1）

1.3.3关键技术性能指标跟国内外现有同行的对比

按照国内和国外两个部分，分别论述。

**1.4结论与展望**

研制的\*\*机器人，解决了\*\*关键技术问题，有\*\*应用前景。

参考文献

[1] A. Czarnecki, T. C. Routen. Characteristics of Based Approach to Path Planning for Mobile Robots.Journal of Network and Computer Applications. 1997, 18(2):187–204

[2] R. Smith, M. Self, P. Chesseman. Estimating uncertain spatial relationships in robotics. In Proc. of Conference on Uncertainty in Artificial Intelligence, North-Holland