附件2

国际合作引导专项

1.室内/外无人智能驾驶项目

通过典型案例研究无人驾驶算法的适用范围及应用方案。

2.四足变形机器人结构项目

研究具有步行、可翻滚模式的四足变形机器人控制方式及演算技术。

3.工业4.0物流机器人项目

基于仓库、分拣中心、以及运输途中等场景，研究可进行货物转移、搬运等操作的机器人技术发展方向。

4.手机机器人应用项目

研究手机机器人基本构造、应用控制、检测装置（传感器）和情感互动等。