



2008年4月4日


[首页](#) | [分院简介](#) | [机构设置](#) | [新闻中心](#) | [院地合作](#) | [科研成果](#) | [院士风采](#) | [基层党建](#) | [人事监审](#) | [English](#)

合作动态



海洋所-獐子岛渔业举行院企合作共建座谈会



日本住友化学农业化学业务室
总经理来大连化物所访问



金属所与宝钛集团签署科技合
作协议



辽宁省农村科技特派团授旗仪
式在清原县举行

合作动态

沈阳自动化所水下机器人担当反恐先锋将为奥运帆船赛保驾护航

发布时间：2006-11-7

近日，第29届奥林匹克运动会组委会帆船委员会(青岛)向中国科学院发来感谢信，感谢中科院研制的水下反恐监控系统在不久前结束的“2006青岛国际帆船赛”中成功完成水下安全保障工作。通过本次测试，证明水下警戒系统的设计理念先进，技术与设备有效、可靠。同时组委会还表示，希望能够在2007年青岛国际帆船赛和2008年奥运会继续和中科院合作，共同完成安全保卫任务。沈阳自动化所作为水下反恐监控系统研制单位之一，具体负责了小型自治遥控水下机器人的研制工作。

从2005年起，中科院声学研究所联合沈阳自动化所和西安光学精密机械研究所共同研制水下反恐监控系统。该项目被列为中科院面向国家重大需求而开展的创新方向性项目。全套系统由蛙人探测设备、水下爆炸物探测设备和控制中心三部分组成，具体探测设备包括蛙人探测声呐、声栅栏、水下微光成像系统、三维高分辨率侧视声呐、小型自治遥控水下机器人等。

基于沈阳自动化所水下机器人研究领域的成功经验和技术优势，沈阳自动化所水下机器人研究室承担了该系统中小型自治遥控水下机器人的研制工作。此款机器人可在高危环境下对水下可疑目标进行探测识别排除险情，是整个系统的重要组成部分。随着水下反恐系统这一全新课题研制工作的深入进行，此款机器人还在进一步完善和改进过程当中，在未来的水下反恐体系中将继续发挥重要作用，当好水下反恐先锋。