



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](#)

## 研究进展



“车95井催化曝气脱硫工艺技术研究与应”项目通过验收



芯源公司匀胶显影系列产品通过新产品投产鉴定



中科院-NEDO-产综研燃料电池和氢能技术领域研讨会在大化所举行



2007年微生物分子生态学技术高级研讨班在沈举行

## 研究进展

### 国产水下机器人将首次做客北极

发布时间：2003-5-16

## 国产水下机器人将首次做客北极

应国家海洋局极地考察办公室的邀请，沈阳自动化所研制的中型水下机器人（ROV）将于2003年7月乘坐“雪龙号”极地考察船前往北极，参加中国第二次北极极地科学考察。

此次考察将利用该所研制并已多次成功应用在各种水下工程环境中的中型遥控水下机器人，进行水下观察和测量等科考内容。

中型水下机器人可以在300米水深进行摄像、观察、测量、作业等，具有作业时间长、范围广、安全性高、科考数据直观、事后处理和分析容易等人和其他设备无法比拟的优势。水下机器人在北极冰区进行冰层厚度等一系列科考示范应用在国内还是首次，对扩大水下机器人的应用领域具有非常重要的意义。为了完成这一具有历史意义的考察任务，届时该所将派出科技人员参加北极科考队，在科学考察过程中负责水下机器人的操作并完成相应的科考任务。他们将利用ROV携带的水下摄像机和声像声纳等设备观察海冰的底部轮廓，利用仰视声纳对海冰的冰层厚度进行测量，利用科考队提供的自容式CTD等设备进行水下相关考察和测量。考察完成后，他们还将提交关于ROV在北极使用情况的分析总结报告，为针对极地考察开发新一代水下机器人提供设计依据和实验数据。

为使水下机器人这一高技术设备在北极科学考察任务中得到充分的展示，配合完成水下观察海冰和测量海冰厚度的任务，中科院沈阳自动化研究所水下机器人研究中心工程部的科技人员正在抓紧对设备进行组装和调试，使机器人圆满完成这次做客北极的旅行。

新闻作者：自动化所