

论文与报告

水下机器人多功能作业工具包

[滕宇浩](#) [张将](#) [刘健](#)

(中科院沈阳自动化所)

Abstract 本文首先阐述了水下机器人作业工具包的重要性,重点研究了水下机械手的原理、功能及两种主要结构,并以沈阳自动化所研制的缆控水下机器人为背景,讨论了水下作业工具包的一些专用工具的原理及其结构.

Keywords [水下机器人](#); [工具包](#); [机械手](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24