

论文与报告

一种基于分布式信息融合技术的水下机器人智能感知系统方案

[汪小龙](#) [葛运建](#) [张建军](#) [宋光明](#)

(中国科学技术大学自动化系)

Abstract 水下机器人的研究和对人类开发海洋资源具有重大意义. 随着海洋探测深度的增加, 自治水下机器人(AUV)正成为新的研究热点. 为解决AUV深海域探测所面临的通讯速率低和实时性问题, 本文提出了“基于分布式信息融合技术的水下机器人智能感知系统”的实施方案, 并以贝壳抓取过程为实例, 解释系统解决实际问题的过程.

Keywords [遥操作机器人 \(ROV\)](#); [自治水下机器人 \(AUV\)](#); [分布式信息融合技术](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24