

论文与报告

水下仿生机器鱼的研究进展I——鱼类推进机理

[梁建宏](#) [王田苗](#) [魏洪兴](#)

(北京航空航天大学 机器人研究所)

Abstract 仿生机器鱼技术是近年来水下机器人领域研究的热点之一，它为研制高效、高机动性和低噪声的水下运载器提供了新的思路。本文以鱼的脊椎曲线为研究对象，提出了一种新的鱼类推进机理——波动推进，分析了波动推进过程中的运动阻力。通过鱼类游动观测实验和仿生机器鳗鱼的研制，验证了该理论的有效性。

Keywords [仿生机器鱼](#)；[脊椎曲线](#)；[波动推进](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24