

论文与报告

## 潜器对接及其虚拟现实仿真技术的研究

[索胜军](#) [陈伟](#) [边信黔](#) [施小成](#)

(哈尔滨工程大学 动力工程系)

**Abstract** 海洋空间对接是援潜救生技术中最关键的内容, 根据援潜救生机器人的作业特点, 本文对其进行了基于离散事件系统(DES)的作业规划[1]; 给出了各阶段必要的信息处理方法; 并针对基于DES控制系统用常规方法仿真结果不直观的缺陷, 设计了潜器对接虚拟现实系统, 最后展示了运用该系统对潜器对接过程仿真的结果.

**Keywords** [海洋空间对接](#); [离散事件系统](#); [虚拟现实](#); [仿真](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24