

论文与报告

## 超小型水下机器人改进设计及智能控制系统

[宋鑫](#) [叶家玮](#) [梁富林](#) [陈远明](#)

(广东省华南理工大学交通学院)

**Abstract** 基于目前部分超小型水下机器人的机械不足之处, 提出简单易行的改进方案。提出包含智能闭环控制算法的软件设计框架, 使超小型水下机器人具有更强的鲁棒性, 灵活性及适应性。在具有复杂流场干扰的实验环境测试下, 改进型超小型水下机器人具有明显的优势。

**Keywords** [超小型水下机器人; 智能控制](#)

收稿日期 2007-3-15 修回日期

通讯作者 宋鑫 [piop1@163.com](mailto:piop1@163.com)

DOI

PACS: TP24