

综论与介绍

多UUV协作系统的研究现状与发展

[许真珍](#) [封锡盛](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所)

Abstract 介绍了多UUV (Unmanned Underwater Vehicle) 协作系统的结构和特点, 分析了其未来应用前景, 并对国外多UUV系统的应用现状进行了综述. 在此基础上, 着重分析了系统涉及的导航、通信、控制和能源等技术的研究现状并展望了其未来的发展方向.

Keywords [自治水下机器人](#); [多UUV](#); [协作系统](#); [导航](#); [通信](#); [控制](#); [能源](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24