

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 新型深水机器人“CR-02”研究与开发

请输入查询关键词

科技频道

搜索

新型深水机器人“CR-02”研究与开发

关键词: [深水机器人](#) [水下机器人](#)

所属年份: 2001

成果类型: 应用技术

所处阶段: 中期阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式: 发明专利

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 中国科学院沈阳自动化研究所

成果摘要:

新型深水机器人“CR-02”研究与开发项目是在国家“863”计划和中国大洋矿产资源研究开发协会共同支持下完成的,是为我国海洋开发与深海海底资源调查而研究开发成功的高科技项目。该机器人可用于深海海底资源调查、作业海区现场海洋要素测量、深海采矿场所前期/后期调查。它的主要功能是:在一定高度上对海底表面资源进行电视摄像;海底地形地貌测量;海底浅地层剖面测量;海洋温度、盐度、深度测量。目前世界上只有美、俄、日、法等少数几个国家具有类似的研究水平,特别是该机器人可在深海海山区较复杂地形下工作,因此该项目属国际先进水平的研究成果。

成果完成人: 封锡盛;燕奎臣;朱维庆;刘清;刘伯胜;康守权;李硕;李一平;刘晓东;林扬;张艾群;陈孝桢;刘健;朱敏;高云龙;马

骥;田宝晶;王育年

[完整信息](#)

行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

成果交流

推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航 | 常见问题

国家科技成果网

京ICP备07013945号