



[首页](#)
[机构](#)
[科研](#)
[院士](#)
[院史](#)
[论坛](#)
[在线访谈](#)
[人才教育](#)
[科学传播](#)
[文献出版](#)
[党建](#)
[新闻](#)
[院况](#)
[创新](#)
[视频](#)
[院报](#)
[装备](#)
[学术会议](#)
[院地合作](#)
[国际交流](#)
[产业化](#)
[文化](#)



关键词:

搜索类别:

[搜索](#) [高级搜索](#)

中国科学院- 当日要闻

我专家为控制大气CO2浓度国际谈判提供定...

中科院研究生院举行2009级研究生开学典...

中国科协党组书记邓楠视察南京古生物博物馆

2009中国国际纳米科学技术会议在京召开

中国科学院全面启动实施人才培养引进系统工程

中科院颁发西部学者突出贡献奖和卢嘉锡青年...

《中国科学》和《自然科学进展》正式宣布合刊

《中国科学》《科学通报》理事会第二次会议...

中国科大建成世界首个全通型量子通信网络

中国科学院公布2009年院



[科研首页](#)
[科研动态](#)
[基础研究](#)
[生物科学](#)
[资源环境](#)
[高新技术](#)
[成果博览](#)
[科研专题](#)

当前位置: 中国科学院>>>科研>>>科研动态>>>高新技术

## 沈阳自动化所旋翼飞行机器人成功完成南海海上飞行试验

沈阳自动化研究所

日前, 中科院沈阳自动化研究所“南海号”自主旋翼飞行机器人在南海海域成功开展了一系列甲板起降及海上飞行试验。这是沈阳自动化所自行研制的旋翼飞行机器人第一次随船进行海上试验, 并首次完成海面飞行试应用, 在国内尚属首次。

8月26日, 科考船航行至作业海域后, “南海号”旋翼飞行机器人开展了现场飞行试验及示范应用, 共飞行了六个航次, 分别完成了“动态甲板自主起降飞行”、“海面大风扰环境下自主飞行”、“海面多源信息采集”、“海上动目标观测与跟踪”等试验科目, 并进行了反复飞行验证。

其中, “动态甲板自主起降”科目具有极大的难度和挑战性, 旋翼飞行机器人需要在科考船航行及受到风浪扰动环境下起飞和降落, 并且由于受到狭小起降空间限制, 要求对其起飞降落的位置和姿态进行精确控制。在此次海试过程中, 该飞行科目经过多次成功验证。

“南海号”旋翼飞行机器人是沈阳自动化所科研人员以现有机型为基础, 根据海上作业特点进行了调整和改进, 使其适应海上温度高、湿度大、无参照物飞行等特点。此次飞行作业的圆满完成, 标志着沈阳自动化所研制的自主型旋翼飞行机器人初步具备了舰船自主起降、海上环境飞行作业、海面信息获取等能力, 不仅跻身国际相关研究的先进行列, 也为下一步的应用奠定了坚实的基础。

[ 时间: 2009-09-02 ]

[ 关闭窗口 ]

[关于我们](#)
[网站地图](#)
[联系方式](#)
[招聘信息](#)
[广告业务](#)

© 1996 - 2009 中国科学院 版权所有 备案序号: 京ICP备05002857号 联系我们  
 地址: 北京市三里河路52号 邮编: 100864 Email: [webeditor@cashq.ac.cn](mailto:webeditor@cashq.ac.cn)