

## “海洋机器人集群技术与应用”研讨会在沈阳自动化所召开

文章来源：沈阳自动化研究所

发布时间：2014-07-08

【字号：小 中 大】

7月3日至4日，由中国科学院沈阳自动化研究所机器人学国家重点实验室、所青年创新促进会、自主水下机器人技术研究室主办的“海洋机器人集群技术与应用”专题研讨会在沈阳自动化所召开。国内外十余名专家学者以及沈阳自动化所近百名科研人员和研究生参加了此次会议，共同围绕无人系统特别是海洋机器人集群技术的发展与应用进行了深入的交流和讨论，探讨了未来强强联合的发展方向。

本次研讨会由自主水下机器人技术研究室主任林扬研究员主持，封锡盛院士致欢迎辞并发表主旨演讲。他在演讲中介绍了水下机器人自主行为生成和度量的方法，表达了以沈阳自动化所水下机器人平台优势联合国内外专家共同发展海洋机器人集群技术的殷切期望。

7月3日，中国科学院自动化研究所谭民研究员、美国康涅狄格大学崔军红教授、大连民族学院张汝波教授、中国海洋大学何波教授、美国康涅狄格大学曹承煜博士、国防科技大学牛轶峰博士、哈尔滨工业大学陈浩耀博士和中国科学院计算技术研究所刘军博士分别就仿生机器鱼与协作机器人系统、AUV网络的机遇与挑战、弱通信条件下多水下机器人编队稳定性及协作机制等做了专题报告，并与参会代表共同分享了近期研究成果。会后，刘连庆研究员带领专家参观了水池和所展览室。

7月4日上午举行的研讨会上，沈阳自动化所齐俊桐研究员和徐红丽副研究员分别就面向海洋应用的无人直升机器人系统和海洋机器人集群研究与发展做了专题报告，介绍了沈阳自动化所无人机和水下机器人的主要研究成果，以及海洋机器人集群系统的发展构想。报告后，与会专家、代表就本次专题研讨会议题展开了深入的讨论和交流。

与会专家一致认为：集群是海洋机器人未来作业的主要模式之一。与其他机器人集群相比，组网通信、导航定位和弱通信条件下的任务规划仍是海洋机器人集群亟待解决的核心问题。当前单体技术日趋成熟，集群技术面临着从理论向应用转化的关键时期。沈阳自动化所应抓住机遇，利用平台优势与国内外优势单位合作，实现海洋机器人集群技术的跨越发展。

本次论坛进一步总结了当前机器人集群技术的现状，特别是海洋机器人与其他机器人在集群协作时所面临的特殊问题和共性问题，为沈阳自动化所海洋机器人集群技术的未来发展指明了方向和途径。



封锡盛院士做题为《智能机器人自主行为的几个问题》的报告



与会人员就本次专题研讨会议题展开交流和讨论

[打印本页](#)

[关闭本页](#)