



中国指挥与控制学会
WWW.C2.ORG.CN



官方微信公众号

设为首页 | ENGLISH

站内搜索:

- 首页
- 学会简介
- 学会动态
- 前沿科技
- 学术交流
- 科普教育
- 会员服务
- 党建栏目
- 分支机构
- CICC出版物
- CICC智库
- CICC奖励

学术交流

- 国内会议
- 国际会议
- 学术沙龙
- 中国指挥控制大会
- 青年科学家论坛
- 全国无人系统博士生论坛
- 中国航天指挥与控制论坛
- 会议论文

会议论文

您当前的位置: [首页](#) > [学术交流](#) > [会议论文](#)

核化高危环境侦察机器人

发布时间: 2015-07-23 浏览次数: 33

廖韩林, 赵毅, 李清鹏

(73921 部队 南京 210016)

摘要: 当今社会, 核与化学工业高速发展, 为人们带来便利与福音的同时伴随着防不胜防的核化灾害, 通常会造成员工难以接近的高危核化污染区, 现场情况侦察与判断非常困难。针对这种不利局面, 需要一种适合核化高危环境侦察的机器人, 用于获取视频图像、环境参数、核化污染数据等信息, 为救援指挥决策提供及时准确的依据, 有利于控制事态发展, 降低灾害损失。本文阐述了机器人在灾害救援以及军事领域中的重要作用, 认为发展无人式的核化侦察作业装备是提升遂行多样化军事任务能力的重要途径, 并对发展核化高危环境侦察机器人提出了几点思考和建议。

附件:[核化高危环境侦察机器人](#)

[上一篇](#): 现代战争对环境的影响与生化战剂洗消技术

[下一篇](#): 滑坡灾害临滑声发射监测仪设计

[联系我们](#) | [网站地图](#) | [法律声明](#) | [隐私声明](#) | [版权说明](#) | [推荐工具](#)

版权所有: 中国指挥与控制学会

京ICP备 13033085 号