项目简介

该项目主要为自主水下仿生机器人独立完成相关任务，开展相应的运动行为的研究，涉及的技术有机器人本体的结构设计、电气设计、图像处理、控制算法等专业知识的应用。这对于应用多个机器人联合完成更大型深海勘探任务的科学研究是有重大意义的。该项目具有潜在科学研究和工程应用前景。

在“深海关键技术与装备”重点专项的项目指南中有专门的基于新原理和新技术的潜水器研发项目。

技术委员会

负责人：谢广明，北京大学，[xiegming@mech.pku.edu.cn](mailto:xiegming@mech.pku.edu.cn)，13693529865

成　员：陈言俊，山东大学

　　　　李卫国，太原理工大学

　　　　傅胤荣，韩山师范学院

　　　　范瑞峰，北京大学