

论文与报告

无人水下潜器回收过程中光学引导模式的研究

[陈伟](#) [索胜军](#) [边信黔](#) [施小成](#)

(哈尔滨工程大学 动力工程系)

Abstract 国际上,包括美国和法国等先进的西方国家都正在进行水下无人潜器UUV (Unmanned Underwater Vehicle)回收技术的研究.国内,哈尔滨工程大学的一个科研小组在这个领域也正在开展一些探索性的研究,本文介绍了这个小组在光学引导方面最新的研究结果,主要包括(UUV)回收过程的光学引导模式的模型和算法研究.本文研究出的模型比较精确,算法对图片分析的精度较高,这有利于得到高精度的引导信息.

Keywords [无人水下潜器UUV](#); [光学引导模式](#); [回收过程](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24