

论文与报告

CFX与USAERO的水下机器人操纵性仿真计算研究

[康涛](#) [胡克](#) [胡志强](#) [林扬](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所)

Abstract 研究了借助计算流体力学软件CFX与USAERO对水下机器人的操纵性进行仿真计算的方法,并将仿真计算结果与模型试验结果对比,验证仿真计算的可行性,指出仿真计算的适用范围.该方法可以对某些现实中难以进行的操纵性试验进行仿真计算,对于研究水下机器人的操纵性尤其是在方案设计阶段的操纵性设计和降低试验成本有一定的现实意义.

Keywords [水下机器人](#); [仿真](#); [操纵性](#); [水动力系数](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24