

项目名称	小型自主水下航行器开发		
项目阶段	☐ 研制 ☒ 试生产 ☐ 小批量生产 ☐ 批量生产 ☐ 其他（ ）		
技术领域	先进制造	合作方式	双方商定
项目简介： 小型自主水下航行器（AUV）采用模块化设计，标准模块包含艏部、浮力调节、能源、通讯导航和艉部，同时可进行自由功能扩展，可搭载电子罗盘、GPS、DVL，侧扫声呐、CTD、PH值、浊度计、摄像机、核辐射、声通讯机等多种传感器，用于环境监测、地形扫描等多种海洋作业任务；具有低功耗、高精度的浮力调节结构及自适应控制算法，可极大的提高其在不同水域和深度下的航行适应性；其技术指标参数（如下表）能够达到同类产品的国际领先水平，且其模块化可重组设计结构在国内尚属首例。			
实施条件： 需要室内装配、测试场地，需要专用的测试水池及外场测试场地。如有条件，需配备加工机床和喷漆厂房，便于大规模生产。			
知识产权情况： 该成果已授权发明专利 2 项，实用新型专利 2 项：一种风光互补驱动水面无人艇，专利号：201910379695.1；一种微型船壁清洗机器人,专利号：201910379724.4；一种深海油封推进器专用便携式注油装置 ，专利号：201920651217.7；一种水下航行器电源舱外控制开关，专利号：2016 2 0659758.0。			
成果照片： 			