
“云雀”自主飞行机器人开展灾后观测与数据采集实际应用

作者：writer 来源：中国科学院

本文原地址：<https://www.iikx.com/news/progress/13592.html>

本文仅供学习交流之用，版权归原作者所有，请勿用于商业用途！

近日，中国科学院沈阳自动化研究所自主研发的“云雀”自主飞行机器人，在雅鲁藏布江大峡谷色东普沟开展了灾后现场图像采集与监控工作。

色东普沟位于西藏林芝境内，地处雅鲁藏布江左岸，易发冰川滑坡及泥石流灾害，冰崩体、冰碛物及沿沟堆积的坡残积物堆积形成的堵江坝和堰塞湖，对下游的印度、孟加拉等国家造成一定程度的威胁，国际影响较大。

面对峡谷中地形复杂、气流不定等特点，自动化所承担国家重点研发计划“高海拔环境科考辅助机器人”项目的团队制定了详细的计划任务与执行方案，明确了安全低空航线与数据采集方式。在本次灾后观测过程中，“云雀”在短暂的窗口期，于峡谷中高速驶向目标点，距起飞点3.5 km处抗6级风稳定悬停，完成了图像实时采集与环境监控任务。本次观测任务的顺利实施为高原无人化远距离精细观察提供了解决方案，拓展了高原机器人化科考的应用领域。

无人机江口图像采集

研究团队单位：沈阳自动化研究所

更多 科学进展 请访问 <https://www.iikx.com/news/progress/>

本文版权归原作者所有，请勿用于商业用途，[爱科学iikx.com](http://www.iikx.com)转发