

实际问题研讨

基于速度矢量可行度的移动机器人多行为综合决策方法

[赵忆文](#) [谈大龙](#)

(中国科学院沈阳自动化所机器人学开放研究实验室)

Abstract 为了提高机器人对真实环境的适应能力, 基于行为思想越来越多地被用于自主机器人的在线运动决策. 由此, 产生了多行为综合管理问题. 本文分析了常用的基于矢量合成的并行行为的综合方法. 在此基础上, 提出基于速度矢量可行度的自主移动机器人多行为综合决策方法. 该方法可较完整地保留子行为的决策意图, 得到更合理的行为综合结果.

Keywords [基于行为; 行为综合; 自主移动机器人](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24