

论文与报告

用证据理论实现多信息融合的一种改进算法

[肖志宏](#) [罗志增](#) [叶明](#)

(杭州电子工业学院机器人研究所)

Abstract 本文简要地阐述了基于D-S证据理论的多传感器信息融合算法, 提供了一种基于D-S理论的推广方法以解决融合信息的相关性问题. 文中用机器人的力觉和热觉传感器数据作融合信息, 对目标物体进行了分类识别试验.

Keywords [机器人](#); [多传感器](#); [信息融合](#); [D-S证据理论](#); [目标识别](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24