

论文与报告

自主式水下机器人全局路径规划的基于案例的学习算法研究

[尚游](#) [徐玉如](#) [庞永杰](#)

(哈尔滨工程大学船舶与海洋工程系)

**Abstract** 本文讨论了基于案例的学习方法在水下机器人全局路径规划中的应用问题。基于案例的学习方法是一种增量式的学习过程，它根据过去的经验进行学习及问题求解。本文对基于案例的学习方法在规划中的应用框架进行了初步研究，对案例属性的提取，案例的匹配和择优，以及案例库的更新等问题提出了相应的算法。最后给出了几组仿真结果。

**Keywords** [水下机器人；基于案例的学习；路径规划](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: