

论文与报告

## 自主移动机器人混合式体系结构的一种Multi-agent实现方法

[秦志斌](#) [钱徽](#) [朱淼良](#)

(浙江大学计算机科学与技术学院人工智能研究所)

**Abstract** 提出了一种简单实用的方法,优化了基于MAS的自主移动机器人系统在紧急状态下的性能.传统的基于MAS的体系结构在处理紧急事件时系统导航延迟时间较长.该方法将传统的基于MAS的体系结构修改为混合式体系结构,定义了紧急事件集合和紧急状态集合,改进了离散事件状态模型,实现了定序器Agent.实验结果表明,这种方法缩短了系统导航延迟时间,提高了系统的智能性和安全性.

**Keywords** [自主移动机器人; 混合式体系结构; 多智能体系统](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24