

论文与报告

自主轮式机器人THMR-V的混合模糊逻辑控制

李兵 何克忠 张朋飞 陈桂生

()

Abstract 轮式机器人的控制问题是控制研究的关键问题之一,对高速自主导航的轮式机器人,控制器的实时性、精确性和鲁棒性要求很高.在本文中,根据PID控制和模糊逻辑控制的各自优点,将传统的PID控制与模糊逻辑控制结合起来,提出了一种混合模糊逻辑控制算法.经实验检验,该算法具有很高的实时性、控制精度和鲁棒性,能够满足机器人高速自主导航的需要.

Keywords [自主轮式机器人; 视觉导航; 混合模糊逻辑控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24