

综论与介绍

## 移动机器人技术研究现状与未来

[李磊](#) [叶涛](#) [谭民](#) [陈细军](#)

(中国科学院自动化研究所 复杂系统与智能科学试验室)

**Abstract** 本文综述了智能移动机器人技术的历史、研究现状及未来展望. 对移动机器人的导航和定位、多传感器融合等技术进行了较为详细的分析, 指出了优点与不足. 同时对仿生机器人、多机器人系统与机器人足球等移动机器人技术, 做了进一步的分析.

**Keywords** [导航与定位; 路径规划; 多传感器融合; 多机器人系统与机器人足球](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24