

论文与报告

移动机器人路径跟踪的智能预瞄控制方法研究

[李庆中](#) [顾伟康](#) [叶秀清](#) [项志宇](#)

(浙江大学 信息与电子工程学系)

Abstract 本文首先介绍了移动机器人的基本硬件组成, 然后模仿人工预瞄驾驶行为, 提出了一种移动机器人路径跟踪的智能预瞄控制方法, 并介绍了智能预瞄控制器的原理、结构及其设计过程. 试验表明: 本文提出的控制方法可保证机器人准确地沿各种参考路径行走, 且具有良好的鲁棒性. 具有运动避障功能的移动机器人控制系统正在研究过程中.

Keywords [移动机器人](#); [PID控制](#); [预瞄控制](#); [路径跟踪](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24