

综论与介绍

移动机器人环境认知理论与技术的研究

[蔡自兴](#) [邹小兵](#)

()

Abstract 未知环境中的移动机器人只具有较少的先验知识, 因此对环境的认知是实现环境建模、定位、规划、行动等自主导航控制的基本前提. 移动机器人的认知理论与方法研究涉及计算机科学、人工智能! 认知心理学、神经学、仿生学等领域, 是新兴的交叉学科---认知科学的一项重要前沿研究项目. 本文介绍了移动机器人的环境感知技术与理论研究的现状, 并从认知理论与方法出发, 总结了有待进一步研究的相关问题.??

Keywords [移动机器人](#); [环境认知](#); [知识表示](#); [进化学习](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24