

论文与报告

一种基于相对坐标系下移动机器人动态实时避碰的新方法

[张凤](#) [谈大龙](#)

(中国科学院机器人学开放实验室)

Abstract 本文提出了一种机器人在动态环境下的动态实时避碰的新方法. 此方法是基于相对坐标系, 在加速度空间中, 通过动态实时地调整机器人自身速度的大小和方向使其离开碰撞区域, 即碰撞危险区域, 达到与动、静态障碍物之间的避碰. 仿真实验验证了此方法的有效性.

Keywords [移动机器人; 避碰; 相对坐标系](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24