

论文与报告

## 一种多机器人协作控制方法

[孟伟](#) [洪炳镕](#) [韩学东](#)

()

**Abstract** 提出了一种基于Petri网模型的多个移动机器人协作控制方法. 该方法主要包括两个模块: 高层控制模块(HLCM)和低层控制模块(LLCM). HLCM负责任务分配和再规划, LLCM实现单个机器人的控制逻辑. 利用可达树对Petri网模型中的死锁进行检测, 并给出了消除死锁的方法. 仿真实验证明了该方法的有效性.??

**Keywords** [多机器人系统; 协作; Petri网模型; 死锁](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24