

论文与报告

## 网络环境下基于Agent的多机器人协调与路径规划

[宋宇](#) [孙茂相](#) [陈仁际](#) [吴镇炜](#)

(沈阳工业大学信息科学与工程学院)

**Abstract** 本文针对基于Agent的分布协作式多机器人装配系统——DAMAS的特点,在原有工作的基础上,提出了网络环境下基于Agent的路径规划思想,重新定义Agent各功能模块的内容,建立系统中的通讯机制.同时,介绍了系统进行路径规划的工作过程,给出了路径规划器的规划算法.

**Keywords** [Agent; 路径规划; 通讯机制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24