

论文与报告

协作多机器人系统的模块化设计与实现

[李春](#) [郑志强](#)

(国防科技大学自动控制系302教研室)

Abstract 本文从讨论基于分布式人工智能(DAI)中多智能体系统(MAS)理论的多机器人的合作策略入手,先提出了适用于多机器人合作机制的系统控制结构,再针对具体任务背景,对多机器人系统的结构和功能进行了模块化分解,设计了系统原型.最后简要地介绍一下利用面向对象技术完成的仿真系统程序实现.

Keywords [协作多机器人系统; 控制结构; 模块化设计](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24