

综论与介绍

全自主机器人足球系统的研究综述

[谢云](#) [杨宜民](#)

()

Abstract 综述了全自主机器人足球系统的历史和研究现状. 对机器人足球系统的协作系统体系结构、机器学习、路径规划、实时通信、视觉和多传感器融合等技术进行了较为详细的分析, 并且对各种研究方法的优势与不足进行了比较.

Keywords [全自主机器人足球系统; 体系结构; 多传感器融合; 机器学习; 路径规划](#)

收稿日期 2004-2-9 修回日期

通讯作者 谢云

DOI

PACS: