

论文与报告

融合路径跟踪模式的多移动机器人有序化群集运动控制

[程磊](#) [俞辉](#) [王永骥](#) [朱全民](#)

(华中科技大学控制科学与工程系)

Abstract 针对多移动机器人群集运动的实现及其避障问题, 提出了一类融合路径跟踪模式的有序化群集运动控制算法. 该算法将有leader的群集运动模式与队列运动模式相结合, 实现了多机器人系统快速聚合行为与有效避障行为的统一. 移动机器人群仿真实验验证了该方法的有效性.

Keywords [多移动机器人; 群集运动控制; 路径跟踪](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24