

论文与报告

竞争型遥操作机器人系统的研究

[刘景泰](#) [孙雷](#) [陈涛](#) [黄兴博](#) [赵春颖](#)

()

Abstract 针对军事、反恐等领域遥操作机器人特点,首次系统地提出竞争型机器人遥操作系统的概念,并将其与传统协作型机器人遥操作系统进行比较分析,从而得出竞争型机器人遥操作系统的研究重点和特点.在此基础上,构建了一个基于网络的竞争型机器人对弈系统,为今后该方向的研究提供了新的思路.

Keywords [竞争型作业;多操作者多机器人系统;遥操作](#)

收稿日期 2004-6-29 修回日期

通讯作者 孙雷

DOI

PACS:TP24