

论文与报告

基于局域网的多水下机器人仿真系统设计与实现

[徐红丽](#) [许真珍](#) [封锡盛](#)

(中国科学院研究生院)

Abstract 多水下机器人仿真系统是一个能够对多水下机器人系统的体系结构、协调控制、路径规划、学习算法等进行演示验证的分布式实时数字仿真系统, 是开展多水下机器人技术研究的基础和有效手段. 讨论了应用基于局域网的分布式仿真技术来解决多水下机器人系统仿真的问题, 并详细说明了仿真系统的硬件组成和软件总体设计.

Keywords [多水下机器人; 实时数字仿真; 分布式仿真](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24