

论文与报告

基于改进人工势场法的足球机器人避碰控制

[张祺](#) [杨宜民](#)

(广东工业大学自动化学院)

Abstract 本文在分析足球机器人避碰的特点及传统人工势场法不足的基础上,提出了引入障碍物的速度和加速度矢量的改进人工势场法,用于足球机器人的避碰控制.仿真实验表明,这种方法是可行的,并弥补了传统人工势场法的不足.

Keywords [人工势场法](#); [足球机器人](#); [避碰](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24