

论文与报告

基于FPN的水下机器人智能控制中的协调级规划

[索胜军](#) [陈伟](#) [边信黔](#)

(哈尔滨工程大学 动力工程系)

Abstract 针对海洋空间对接水下机器人作业过程用常规方法难以控制的情况, 引入了分层递阶智能控制方法; 将模糊推理规则与佩特里网相结合的FPN (Fuzzy Petri Net) 用于水下机器人分层递阶智能控制的协调级规划中, 使它能更好的反映出控制过程的事件驱动、时间驱动和模糊信息等特性.

Keywords [智能控制](#); [水下机器人](#); [协调级规划](#); [模糊PN](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24