

综论与介绍

基于MAS (Multi Agent System) 的多机器人系统：协作多机器人学发展的一个重要方向

陈忠泽 林良明 颜国正

(上海交通大学电子信息学院820所)

Abstract 机器人的应用方式正在由部件式单元应用向系统式应用方向发展。这是实际应用的需要，也是技术发展的必然趋势；相关技术如计算机网络技术的发展也为它的实现提供了相应支持。多机器人协作理论问题必然也已经成为机器人学研究的一个热点，其中，分布式人工智能 (DAI) 中的多智能体 (代理) 系统 (MAS: Multi-agent System) 理论已引起多机器人协作理论研究者的关注。本文即在揭示协作多机器人系统与MAS的内在联系的基础上，指出基于MAS的协作多机器人系统是协作多机器人学发展的一个重要方向。

Keywords [多机器人系统；多智能体系统\(MAS\)；协作多机器人学](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24