

论文与报告

基于功能 / 行为集成的自主式移动机器人进化控制体系结构

[蔡自兴](#) [周翔](#) [李枚毅](#) [雷鸣](#)

(中南工业大学信息工程学院)

Abstract 本文针对自主式移动机器人控制体系结构中两类典型方法的不足,提出了一种进化控制体系结构,实现了基于AI模型的方法与基于行为的方法的优势互补.文中阐述了进化控制的思想,并应用于移动机器人控制结构的设计.该结构使移动机器人具备良好的学习和适应能力、较快的响应速度,同时拥有较好的理性和完成给定任务的能力.

Keywords [移动机器人; 进化控制; 体系结构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24