

论文与报告

## 基于模糊逻辑控制技术的移动机器人路径跟踪中的偏差纠正

[张明路](#) [彭商贤](#) [曹作良](#)

(河北工业大学机械工程系)

**Abstract** 本文在分析移动机器人在路径跟踪中所产生的3种误差之间关系的基础上,提出了基于两个模糊子控制器的移动机器人路径跟踪纠偏的新方法.该方法简化了移动机器人的纠偏控制过程,改善了控制算法的实时性,提高了移动机器人的路径跟踪精度.

**Keywords** [移动机器人](#); [模糊控制](#); [路径跟踪](#); [偏差纠正](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: