

论文与报告

## 基于数字海图的自主水下机器人路径规划研究

张禹 徐红丽 韦茵 封锡盛

(沈阳工业大学机械工程学院)

**Abstract** 为了解决远程自主水下机器人(LAUV)路径规划问题,提出一种基于数字海图的路径规划算法.该算法对传统人工势场法进行了有效改进,克服了传统人工势场法固有的缺点和不足,可以用于LAUV离线和在线路径规划.其有效性已在半物理实时仿真平台上得到了验证.

**Keywords** [自主水下机器人; 路径规划; 人工势场法; 数字海图](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24