

论文与报告

基于规则库的巡线机器人自主越障动作规划

李恩 梁自泽 谭民

(中国科学院自动化研究所复杂系统与智能科学实验室)

Abstract 在电力线巡线机器人的控制系统中,采用分层规划的方式,利用产生式推理从行为规划的层次上进行在线规划,生成行为序列,然后将生成的行为序列与离线规划出的知识库相结合,生成自主越障的动作序列,实现机器人越障的自动控制.本文探讨了整个越障规划的控制过程和规划方法,并通过实验验证了动作规划的可行性.

Keywords [巡线机器人; 产生式推理; 智能控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24