

论文与报告

动态未知环境下基于相对坐标系的移动机器人实时运动规划

张凤 谈大龙

()

Abstract 提出了一种简单、新颖的在动态未知环境下的移动机器人运动规划方法. 此方法基于相对坐标系, 通过传感器信息实时调整机器人的行为来实现规划. 在规划过程中, 机器人有两种行为: 向目标运动和避碰, 且避碰行为具有优先权. 机器人两种行为的切换是基于加速度空间的, 首先解决的是避碰问题, 而向目标运动是作为避碰的反问题来考虑的. 仿真研究验证了此规划方法的有效性.

Keywords [运动规划; 避碰; 相对坐标系; 相对速度](#)

收稿日期 2004-3-4 修回日期

通讯作者 张凤

DOI

PACS: