

论文与报告

非结构环境下移动机器人的运动规划

[石鸿雁](#) [孙昌志](#)

()

Abstract 在给出了非结构环境下移动障碍物优先级定义的前提下,提出了移动机器人在含有多个障碍物且障碍物运动具有不确定性的情况下的实时避障运动规划策略.同时给出了障碍物的运动具有不确定性时预测k个采样周期后确定障碍物位置的表达式.仿真结果表明此避障策略是行之有效的,且具有很强的适用性和实际应用价值.

Keywords [非结构环境; 移动机器人; 运动规划; 数据融合](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24