

论文与报告

多移动机器人协作任务的分布式控制系统

[宋梅萍](#) [顾国昌](#) [张汝波](#)

(哈尔滨工程大学计算机科学与技术学院)

Abstract 本文以多移动机器人协作执行围捕任务为背景,探讨了多机器人系统行为层规划及任务层中的任务分解和分配问题,提出了一种能有效降低计算量的编队中子任务的分配方法.为多移动机器人提供了一种在不确定环境中,动态变化的协作任务下进行基于传感器信息和通信信息的在线路径规划的方法.

Keywords [路径规划](#); [行为融合](#); [任务分配](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24