

综论与介绍

多移动机器人队形控制的研究方法

[苏治宝](#) [陆际联](#)

(北京理工大学机器人研究中心)

Abstract 本文从基本思想、优缺点等方面论述了进行多移动机器人队形控制的三种研究方法. 介绍了一种包含这三种方法的系统体系结构, 并对该体系结构进行了评价, 指出了需要进一步研究的问题.

Keywords [多移动机器人; 队形控制方法; 体系结构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24