

论文与报告

## 动态未知环境中移动机器人的滚动路径规划

[张纯刚](#) [席裕庚](#)

(上海交通大学自动化研究所)

**Abstract** 本文借鉴预测控制滚动优化原理,研究了全局环境未知且存在动态障碍物情况下的机器人路径规划问题.文中提出的基于滚动窗口的移动机器人路径规划方法充分利用机器人实时测得的局部环境信息,以滚动方式进行在线规划,实现了优化和反馈的合理结合,对动态环境具有良好的适应性.

**Keywords** [机器人路径规划](#); [滚动规划](#); [场景预测](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24