

论文与报告

多足机器人群控策略及可靠性问题

[顾勇平](#) [周华平](#) [马宏绪](#)

(国防科技大学机电工程与自动化学院)

Abstract 本文以国防科学技术大学机器人实验室研制的六足步行机器人为背景,分析了在多机器人协调控制中可能出现的问题及相应的解决方法,此类机器人控制理论的研究是以机器人部队概念紧密联系在一起.同时,作为一种侦察、探测用机器人,亦有广泛的应用背景.

Keywords [多足机器人; 群控策略; 可靠性](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24