

论文与报告

## 非时间参考的机器人路径规划与控制方法

[李杰](#) [韦庆](#) [常文森](#)

(长沙国防科技大学自动控制系)

**Abstract** 本文面向非结构化环境, 针对传统的基于时间的规划方法的不足, 提出了一种非时间参考的机器人路径规划方法; 并根据该规划的特点, 设计了相应的控制算法. 在这种规划方法下, 机器人遇到障碍时能自动停止运动, 而当障碍物被清除后, 又能沿以前的规划继续运动, 避免了系统所受到的损害和任务的重规划, 提高了系统处理不确定事件的能力.

**Keywords** [非时间参考的路径规划; 机器人规划; 机器人控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24