

综论与介绍

多微型机器人系统的协调策略的研究

[曹长江](#) [张琛](#) [冯建智](#)

(上海交通大学信息存储研究中心)

Abstract 本文在成功研制毫米级全方位微型机器人系统的基础上,对多微型机器人系统中的机器人协调方法进行探讨研究.结合微型机器人系统的特点,提出了适合于本多微型机器人系统的集中-分布协调算法,给出了该协商-协调算法的结构.实验证明该协调算法是简单有效的.

Keywords [微型机器人; 多机器人系统; 机器人协调](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24