

[\[PDF全文\]](#)[\[HTML全文\]](#)[发表评论](#)[查看评论](#)

论文与报告

带拖车的移动机器人包络路径分析与描述

[李宏超](#) [黄亚楼](#) [夏毅](#) [徐国华](#) [谭民](#)

(南开大学计算机科学与技术系)

Abstract 带拖车的移动机器人系统是一类复杂的多车体系统, 其路径规划问题难以沿用单体移动机器人系统的规划方法. 本文通过分析这类系统运动时的路径特征, 提出包络路径概念; 并根据路径与车体约束的关系, 给出包络路径的量化描述, 从而把这类多车体系统的路径规划问题转化为单个车体的规划问题, 本质地改变了带拖车移动机器人的运动规划.

Keywords [带拖车的移动机器人; 路径规划; 包络路径](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24