

论文与报告

## 动态环境中基于模糊概念的机器人路径搜索方法

[庄晓东](#) [孟庆春](#) [殷波](#) [王汝霖](#) [熊建设](#) [王旭柱](#)

(青岛海洋大学电子工程系)

**Abstract** 本文提出一种基于模糊概念的动态环境模型, 以及在此模型基础上的机器人路径搜索方法. 这种方法利用动态环境中物体的运动信息进行局部搜索. 通过计算机模拟实验, 证明这种方法在移动障碍和移动目标的环境中能有效的实现机器人避碰和导航.

**Keywords** [移动机器人](#); [模糊](#); [路径搜索](#); [动态环境](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24