

论文与报告

多移动机器人系统个体控制体系结构

曹志强 张斌 谭民

(中国科学院自动化研究所复杂系统工程学开放实验室)

Abstract 本文面向多移动机器人系统,提出了一种适合于移动机器人个体的分层式体系结构,包括系统监控层、协作规划层和行为控制层三个层次.其中系统监控层主要实现人对系统的实时监控功能;协作规划层在与其它机器人相应层的交互过程中建立系统的分层式组织形式,合理快速地完成任务的分解和分配,实现了机器人之间的任务级协作;行为控制层主要采用基于行为的方法实现具体的运动控制.该结构满足了移动机器人渐趋复杂的应用环境和日益增大的系统规模的要求.

Keywords [多移动机器人系统; 分层式体系结构; 任务级协作; 基于行为](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24