

综论与介绍

多移动机器人协调系统体系结构与相关问题

[张芳](#) [林良明](#)

(上海交通大学信息检测技术与仪器系)

Abstract 本文结合多机器人协调系统的研究现状,对其作了简要概述.从不同角度讨论了多移动机器人协调系统的几种体系结构,并介绍了开发多移动机器人协调系统涉及的几个问题和相关技术.

Keywords [多机器人协调; 移动机器人; 体系结构; 相关问题和技術](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24