

论文与报告

## 多移动机器人编队的分布式控制系统

[董胜龙](#) [陈卫东](#) [席裕庚](#)

(上海交通大学自动化系)

**Abstract** 分布式控制是用于多智能体协调的系统设计方法. 编队控制是一种最常见的协调问题. 本文以机器人的运动模型和基于行为的算法为基础, 对一种用于编队控制的分布式控制系统进行了阐述和设计, 并通过实验对系统进行了验证.

**Keywords** [多移动机器人; 编队控制; 分布式系统; 基于行为](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24