

论文与报告

多移动机器人分布式智能避撞规划系统

[周明](#) [孙茂相](#) [尹朝万](#) [王艳红](#)

(沈阳工业大学电气工程系)

Abstract 研究在同一工作环境中多移动机器人的运动规划问题, 提出将原来比较复杂的大系统问题转化为相对简单的子系统, 由各智能机器人依据任务要求和环境变化, 独立调整自身运动状态, 完成任务的分布式智能决策体系结构, 并给出相应的模型和算法.

Keywords [多移动机器人; 分布式人工智能; 避撞规划; 最优控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: