

论文与报告

多移动机器人合作系统中的单机控制体系结构研究

[赵忆文](#) [谈大龙](#)

(中国科学院沈阳自动化所机器人学开放研究实验室)

Abstract 随着机器人技术的不断发展,出现了合作多移动机器人系统这一新的研究和应用领域,随之而来的是对机器人控制体系的新的要求.本文分析了合作多移动机器人系统对单机控制体系结构的要求,并以此为背景,在比较两种典型的智能机器人体系结构的基础上,提出一种混合分层的体系结构.

Keywords [合作多移动机器人系统; 体系结构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24