

论文与报告

不确定动态环境下移动机器人的完全遍历路径规划

[邱雪娜](#) [刘士荣](#) [宋加涛](#) [Simon X. YANG](#)

(杭州电子科技大学自动化研究所)

Abstract 基于生物激励神经网络、滚动窗口和启发式搜索,提出了一种新的完全遍历路径规划方法.该方法用Grossberg的生物神经网络实现移动机器人的局部环境建模,将滚动窗口的概念引入到局部路径规划,由启发式算法决定滚动窗口内的局域路径规划目标.该方法能在不确定动态环境中有效地实现机器人自主避障的完全遍历路径规划.仿真研究证明了该方法的可用性和有效性.

Keywords [遍历路径规划; 生物激励神经网络; 滚动窗口; 启发式规划](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24