

综述与评论

多移动机器人系统研究发展近况

原魁, 李园, 房立新

中国科学院自动化研究所高新技术创新中心 北京 100080

收稿日期 2006-6-20 修回日期 2006-12-11 网络版发布日期 接受日期

摘要

多移动机器人系统具有广泛的应用前景, 也是近年来机器人研究的热门课题之一. 本文对国内外近年来关于多移动机器人系统的研究工作进行了总结和分析, 重点介绍了多机器人系统的任务规划、运动规划、协调控制等问题的研究发展现状. 最后指出了多移动机器人系统研究急需解决的若干重要问题.

关键词 [多机器人系统](#) [移动机器人](#) [任务规划](#) [运动规划](#) [协调控制](#)

分类号 [TP24](#)

Multiple Mobile Robot Systems: A Survey of Recent Work

YUAN Kui, LI Yuan, FANG Li-Xin

Hi-Tech Innovation Centre, Institute of Automation, Chinese Academy of Sciences, Beijing 100080

Abstract

Multiple mobile robot systems (MMRS) have been a particularly active topic of robotics due to their potential applications. This paper is a survey of the recent researches on such areas of MMRS as motion planning, task planning, coordinate control, etc. Some problems about MMRS are raised.

Key words [Multiple robot systems](#) [mobile robot](#) [task planning](#) [motion planning](#) [coordinate control](#)

DOI: 10.1360/aas-007-0785

通讯作者 原魁 kui.yuan@mail.ia.ac.cn

作者个人主页 原魁; 李园; 房立新

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(366KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献\[PDF\]](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [复制索引](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中 包含“多机器人系统”的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [原魁](#)

· [李园](#)

· [房立新](#)