

软件技术与数据库

基于组件的网络移动机器人软件框架

刘 哲, 尹怡欣, 殷 路

(北京科技大学信息工程学院, 北京100083)

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2007-9-28 接受日期

摘要 在研究移动机器人自身特点及网络控制特性的基础上, 提出一种基于组件的移动机器人程序框架, 减少了编写移动机器人应用程序时的复杂性并提高了代码的复用性。通过构建统一的网络平台和控制平台, 制定一组规范的模块抽象类和接口, 实现组件的动态加载和连接。通过优先值控制, 灵活地调整对机器人的控制方式和网络控制模式。结合中科院智能机器人平台AIM, 说明如何使用Java和XML构建该框架。

关键词 [组件](#) [程序框架](#) [移动机器人](#) [Java](#) [XML](#)

分类号 [TP24](#)

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: [刘 哲](#); [尹怡欣](#); [殷 路](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF](#) (109KB)
- ▶ [\[HTML全文\]](#) (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](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中 包含“组件”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
- [刘 哲, 尹怡欣, 殷 路](#)