

博士论文

基于多智能体的多机器人网络控制体系

高永生, 赵 杰, 蔡鹤皋

(哈尔滨工业大学机器人研究所, 哈尔滨 150080)

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2006-11-10 接受日期

摘要 按照共享控制模式建立基于多智能体的多机器人遥操作系统网络控制体系。设计了具有感知、决策和交互等公共属性的智能体模块化层次结构, 给出了各模块的功能描述, 阐明了多个智能体之间的交互特性。在此基础上, 实现了融合多层分布式黑板模型和智能体节点的多机器人网络遥操作控制体系结构。最后实验测试了状态推理智能体的激活状态, 验证了多智能体结构框架下网络遥操作控制体系的有效性。

关键词 [智能体](#) [网络体系](#) [黑板结构](#) [多机器人](#) [遥操作](#)

分类号 [TP24](#)

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: [高永生](#); [赵 杰](#); [蔡鹤皋](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF\(127KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [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“智能体”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
 - [高永生, 赵 杰, 蔡鹤皋](#)