

研究、探讨

多移动机器人系统运动协调研究综述

陈建平^{1, 2}, 杨宜民¹

1.广东工业大学 自动化学院, 广州 510090

2.肇庆学院 计算机科学与软件学院, 广东 肇庆 52606

收稿日期 2008-7-2 修回日期 2008-8-6 网络版发布日期 接受日期

摘要 运动协调是多移动机器人系统领域的主要研究热点之一。在阐述多机器人合作与运动协调两者关系的基础上, 给出了多机器人系统运动协调的问题描述及其分类; 从主要研究方法的角度, 归纳总结了多机器人系统运动协调的国内外研究动态。最后, 对运动协调在多移动机器人系统领域的前景和研究方向作出了展望。

关键词 [多移动机器人](#) [运动协调](#) [合作](#)

分类号 [TP242.6](#)

Roadmap of multiple mobile robots system motion coordination research

CHEN Jian-ping^{1, 2}, YANG Yi-min¹

1.Institute of Automation, Guangdong University of Technology, Guangzhou 510090, China

2.Faculty of Computer Science and Software, Zhaoqing University, Zhaoqing, Guangdong 526061, China

Abstract

The issue of motion coordination is one of the most important research problems of multiple mobile robots system. On the base of describing the relationship of multiple robots cooperation and motion coordination, this paper presents the description and classification for the problem of multiple robots motion coordination. From the view of main research methods, the study status and development of motion coordination of multiple robots system are discussed. Finally, the future research aspects of motion coordination of multiple mobile robots system are suggested.

Key words [multiple mobile robots](#) [motion coordination](#) [cooperation](#)

DOI: 10.3778/j.issn.1002-8331.2009.23.013

通讯作者 陈建平 jpchen@zqu.edu.cn

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(638KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [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“多移动机器人” 的相关文章](#)

▶ [本文作者相关文章](#)

· [陈建平](#)

·

· [杨宜民](#)