

论文

一种末端任务给定的移动机械手动态路径规划方法

[李新春](#) [赵冬斌](#) [易建强](#)

(中国科学院自动化研究所 北京 100080)

Abstract 移动机械手末端任务给定情况下的路径规划在喷绘、焊接等工作中有广泛的应用,但这方面的研究还比较少,尤其是在动态环境中.针对该情况提出一种动态规划方法,该方法包含预处理和动态规划两个阶段,使移动机械手在完成任务的前提下,能够有效地回避静态和动态障碍物.仿真结果证明了该方法的正确性.

Keywords [移动机械手](#) [给定任务](#) [动态规划](#) [PRM](#) [RRT](#)

收稿日期 2005-10-31 修回日期 2006-3-27

通讯作者 李新春 xinchun.li@mail.ia.ac.cn

DOI 分类号 TP24