

人工智能及识别技术

未知环境下分布式多机器人避碰协作算法

周兰凤^{1,2}, 徐 芳²

(1. 上海应用技术学院计算机科学与信息工程系, 上海 200235; 2. 哈尔滨工业大学计算机科学与技术学院, 威海 264209)

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要 针对多机器人协作问题, 提出一种未知环境下分布式多机器人协作避碰算法。该算法基于分布式投标模型协调多机器人运动, 改进过去算法的前提假设, 综合考虑机器人的实际尺寸和传感误差, 通过自适应设定投标时间, 提高算法的效率, 针对通信延时引起的信息不一致, 采用按优先级顺序进行探测的方法。仿真实验验证了该算法的可行性。

关键词 [未知环境](#); [多机器人协作](#); [避碰](#)

分类号 [TP24](#)

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: [周兰凤^{1,2}](#); [徐 芳²](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF \(344KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\] \(0KB\)](#)
- ▶ [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“未知环境; 多机器人协作; 避碰”的 相关文章](#)
- ▶ [本文作者相关文章](#)