

## 美国陆军无线电连通性技术取得新进展

孙毅 (2012.11.12)

[据法国《防务宇航》2012年11月9日报道] 美国陆军研究实验室研究人员开发了一种算法，使国防部能更容易地维持陆军网络化背负式机器人和其它使用无线电通信的军用设备的无线电连通性。在最近执行的演示中，该团队人员勘测了能与无线电基站保持良好连通性的区域。美国陆军研究实验室目前正在进行基本技术的研究，使用自主主体以维持连通性并连续不断地向士兵提供态势感知。该团队近两年重点关注机器人之间的无线电连通性。

研究人员对发现的高接收信号强度区域进行了探测，并对能与无线电基站保持最高连通性的区域进行了勘测。这能更进一步在复杂且非结构化的情景中操作自主系统。当处于开放式环境中，自主机器人之间能保持良好的通信。但在室内，墙壁和其它干扰源使无线电传播更加复杂，这就要求机器人系统使用更为复杂的通信策略。

研究人员最终想要划分建筑物模块，以增加网络化机器人小组在未知环境中的有效性。如果机器人能对建筑物内潜在通信区域进行程序化的勘测，士兵和其它设备就能够掌握在建筑物内哪些区域能与无线电基站。目前，此项研究已在《国际机器人研究杂志》上发表。

[上条新闻](#) [下条新闻](#)