

热烈祝贺《四川兵工学报》
成功入选“中国科技核心期刊”

热烈祝贺重庆市（四川省）兵工学会
获“重庆市5A级社会组织”最高殊荣

2014年01月08日 星期三

[作者在线注册](#)[作者在线投稿](#)[作者在线查稿](#)[专家在线审稿](#)[读者在线登录](#)[编辑在线办公](#)

作者园地

- ▶ 新手上路
- ▶ 投稿帮助
- ▶ 密码找回
- ▶ 问题解答
- ▶ 作者留言
- ▶ [中图分类号简...](#)

投稿指南

- ▶ **投稿要求—投稿必读**
- ▶ 文后参考文献著录规则
- ▶ 投稿须知—投稿必读
- ▶ 写作模版—投稿必读
- ▶ 保密协议—投稿必读
- ▶ 专家审稿单
- ▶ 中图分类号、文献标识码

期刊目录

2013年12期
2013年11期
2013年10期
2013年09期
2013年08期
2013年07期
2013年06期

文章检索

检索项：检索词：[浏览排行榜](#) [下载排行榜](#)

稿件标题：基于优化向量场直方图法的机器人避障方法

稿件作者：张 锋，周 生，张 金，高安同

录用栏目：信息科学与控制工程

文章摘要：为解决移动机器人在未知环境下的路径规划问题，从多传感器信息融合入手，研究了基于向量场直方图法的移动机器人避障方法，分析了向量场直方图法的特点，并对向量场直方图法进行了优化，仿真结果表明：该方法能在复杂未知环境中避开障碍物并寻找最优路径，验证了该优化算法的正确性和有效性。

关键词：机器人避障；向量场直方图；多传感器信息融合

收录刊物：2013年10期

稿件基金：

引用本文格式：

浏览次数：13

下载次数：7

Download ↓

友情链接

- ▶ [中国兵工学会](#)
- ▶ [《传感技术学报》](#)
- ▶ [武汉理工大学学报](#)
- ▶ [南京理工大学学报（自然科学...](#)
- ▶ [《含能材料》杂志](#)
- ▶ [重庆邮电大学学报](#)
- ▶ [西南大学学报](#)
- ▶ [重庆与世界杂志](#)
- ▶ [《电子元器件应用》杂志](#)
- ▶ [《电光与控制》杂志](#)
- ▶ [中国科技论文在线](#)
- ▶ [万方数据库](#)
- ▶ [维普资讯网](#)
- ▶ [中国知网](#)

地址：重庆市九龙坡区重庆理工大学杨家坪校区图书馆大楼16楼期刊社 编码：400050

咨询电话：023-68852703 传真号码：023-68852703 电子邮箱：scbgxb@126.com

技术支持：重庆同数科技 前台管理 工作入口

您是第 **1165796** 位访问者