

机器人学

沈杰

2012 年 1 月 5 日

目录

1. 谈谈你对移动机器人关键技术及发展趋势的理解与了解

2. 比较分析移动机器人通信方式

3. 简述多机器人系统特点及关键技术

4. 简述移动机器人数据融合技术

5. 简述多机器人协调方法

6. 讨论：在个体之间通信带宽受限制、网络通讯数据存在时延甚至是数据丢失的情况下，利用通讯和控制相关理论解决多移动机器人系统的协调控制问题。针对带有通信时延的多机器人系统，利用图论有关知识，研究多移动机器人系统的拓扑图。

7. 根据专业方向及兴趣，选择一机器人研究热点问题或关键技术写一份研究进展报告。给出详细的参考文献（另附参考文献全文）