

- 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）

开学一周前发我邮箱gaoxnj@126.com,

务必注意：邮件主题：姓名学号机器人作业  
附件名称：姓名学号机器人作业

假期中收集资料不方便的同学，请现在大量下载相关文献会，假期中研读撰写！

祝假期愉快！