

论文与报告

用改进的ART-2网络建立移动机器人环境模型的研究

[王挺](#) [王越超](#)

()

Abstract 本文应用自适应共振理论中ART-2 神经网络进行移动机器人环境障碍模式识别. ART-2 神经网络在处理单方向渐变的模式输入时具有模式漂移的特点, 机器人在静态环境中运动依赖这种特点, 但在动态环境中模式漂移的特点却会对机器人的安全造成威胁. 为此, 设计了一种改进的ART-2 神经网络, 使得移动机器人同时适应在静态和动态环境中安全运动.??

Keywords [ART-2; 模式漂移; 移动机器人; 环境模型](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24