

综论与介绍

基于Internet多操作者多机器人的遥操作系统的研究

赵杰 闫继宏 蔡鹤皋

(哈尔滨工业大学机器人研究所)

Abstract 近年来基于Internet多操作者多机器人MOMR(Multi-Operator-Multi-Robot)协作成为许多学者关注的对象。相对于单操作者单机器人SOSR(Single-Operator-Single-Robot)遥操作任务的单一性和局限性, MOMR在群体作业如: 设备维护、建筑建造、外科手术等许多场合具有明显的优势。对于危险或难以到达的环境, MOMR遥操作系统的控制成为一个主要问题。本文综述了基于Internet的MOMR系统的结构、概念以及国内外的研究现状, 并讨论了MOMR系统存在的主要问题和各种协调(或协作)控制方法。

Keywords [多机器人协作](#); [Internet](#); [遥操作](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24