

博士论坛

基于Agent组织的多UAV协调模型

罗贺 胡小建 付超

合肥工业大学计算机网络系统研究所

收稿日期 2007-1-4 修回日期 网络版发布日期 2007-4-4 接受日期

摘要 无人驾驶飞机(UAV)系统的协调问题是UAV研究领域的一个重要问题。本文研究了适应于UAV系统的Agent结构模型以及组织模型,提出了一种基于Agent组织的多UAV协调模型并给出了其数学化表述,分析了多UAV协调模型中任务协调、角色协调以及动作协调等三个阶段,并对本文提出的模型进行了仿真。实验表明,模型具有较好地适应性和稳定性。

关键词 [协调](#) [agent组织](#) [多agent系统](#) [无人机](#)

分类号

Coordination Model of Multi-UAV Based on Agent Organization

He Luo Xiao-jian Hu Chao Fu

Abstract

The coordination of UAV (Unmanned Air Vehicle) system is one of the major concerns in the research of it. The paper studies the model of agent and organization which is suitable for the UAV system. The paper also suggests a multi-UAV coordination model and the formalized description of it based on the agent organization. Further, the paper analyses the three steps during the coordination: mission coordination (MC), role coordination (RC), and behavior coordination (BC), and gives the simulation of the model.

Key words [Coordination](#) [Agent organization](#) [Multi Agent System](#) [UAV](#)

DOI:

通讯作者 罗贺 ryanlh@163.com

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(941KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [复制索引](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中 包含“协调”的 相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [罗贺 胡小建 付超](#)