

國立交通大學

電機與控制工程學系

碩士論文

基於行為模式之多機器人協調控制

Behavior-Based Multi-Robot  
Coordination Control



研究生：孫柏秋

指導教授：宋開泰 博士

中華民國九十四年七月

# 基於行為模式之多機器人協調控制

## Behavior-Based Multi-Robot Coordination Control

研究生：孫柏秋

Student: Po-Chiu Sun

指導教授：宋開泰 博士

Advisor: Dr. Kai-Tai Song

國立交通大學

電機與控制工程學系



Submitted to Department of Electrical and Control Engineering

College of Electrical Engineering and Computer Science

National Chiao Tung University

in Partial Fulfillment of the Requirements

for the Degree of Master

in

Electrical and Control Engineering

July 2005

Hsinchu, Taiwan, Republic of China

中華民國九十四年七月