模糊系統應用於機器人之避障路徑規劃

本篇論文提出一即時的路徑規劃法，此方法在目標物及障礙物都處於動態的情況之下，能夠即時的引導機器人避開障礙物並且逼近所追求的目標物。我們利用導航點的概念來快速的指引機器人即時的避開移動中的障礙物，並且逼近目標物，從模擬的結果中，可以證明我們所提出的方法確實可讓機器人即時的避開障礙物並且逼近目標物，即使發生突發狀況也能快速的做出反應。