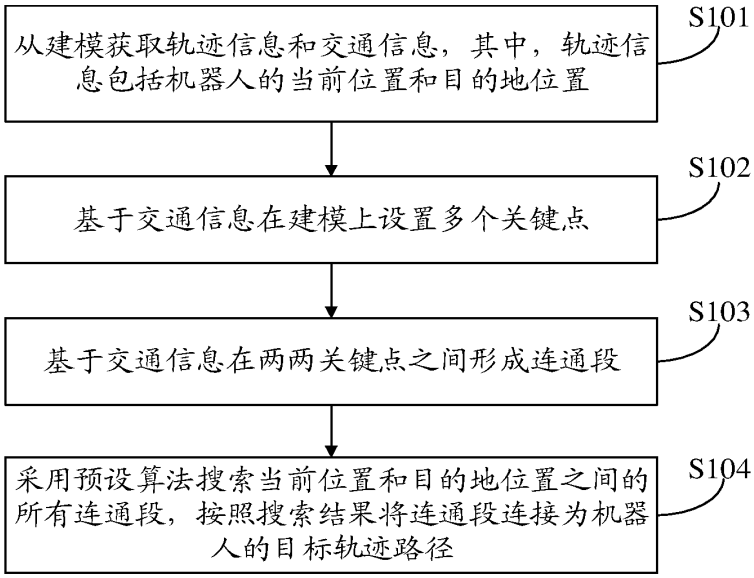
从建模获取轨迹信息和交通信息，其中，轨迹信息包括机器人的当前位置和目的地位置
S101
基于交通信息在建模上设置多个关键点
S102
基于交通信息在两两关键点之间形成连通段
S103
采用预设算法搜索当前位置和目的地位置之间的所有连通段，按照搜索结果将连通段连接为机器人的目标轨迹路径
S104

图 1

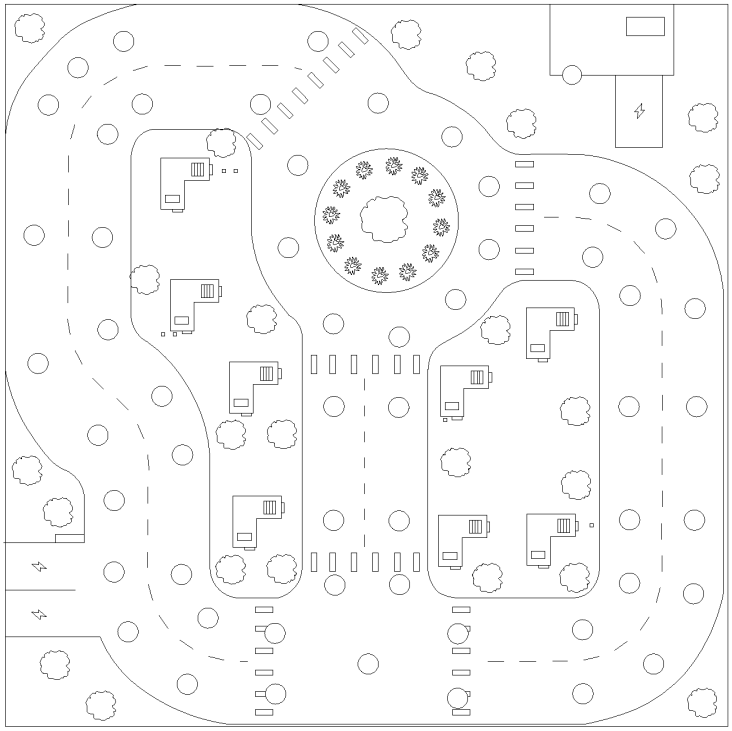

图 2

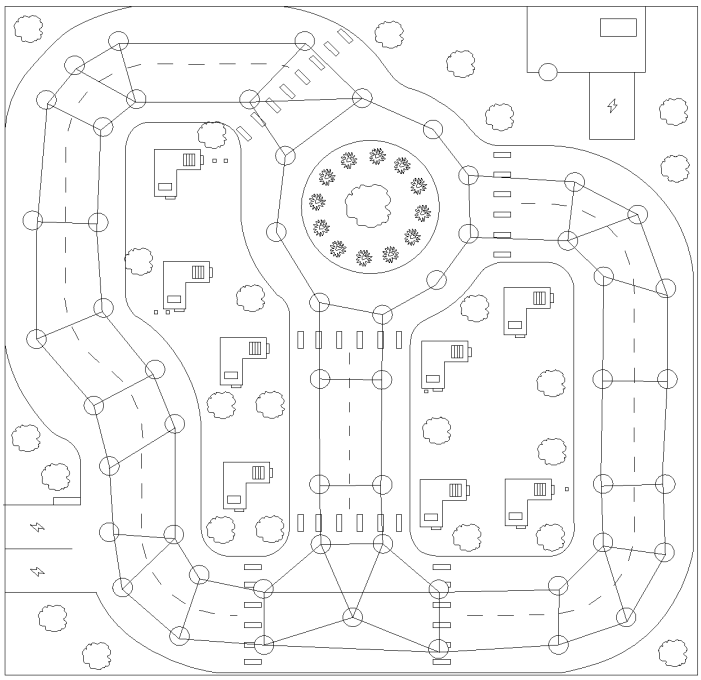

图 3

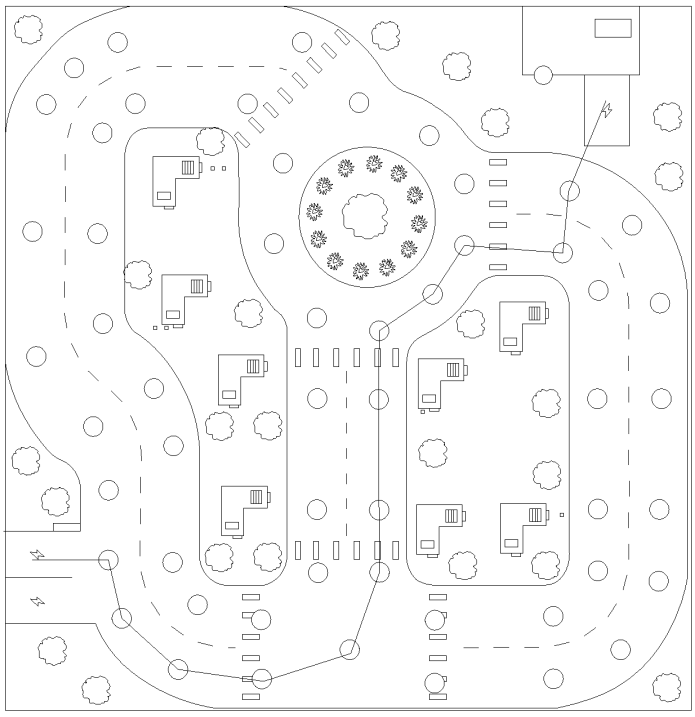

图 4

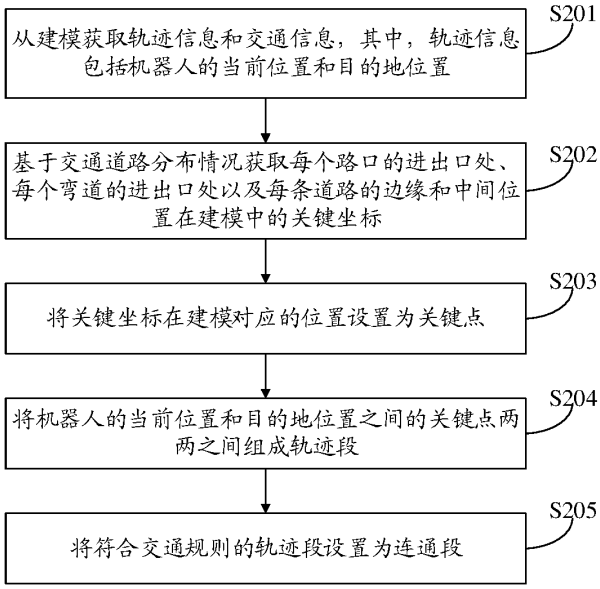
从建模获取轨迹信息和交通信息，其中，轨迹信息包括机器人的当前位置和目的地位置
S201
基于交通道路分布情况获取每个路口的进出口处、每个弯道的进出口处以及每条道路的边缘和中间位置在建模中的关键坐标
S202
将关键坐标在建模对应的位置设置为关键点
S203
将机器人的当前位置和目的地位置之间的关键点两两之间组成轨迹段
S204
将符合交通规则的轨迹段设置为连通段
S205

图 5

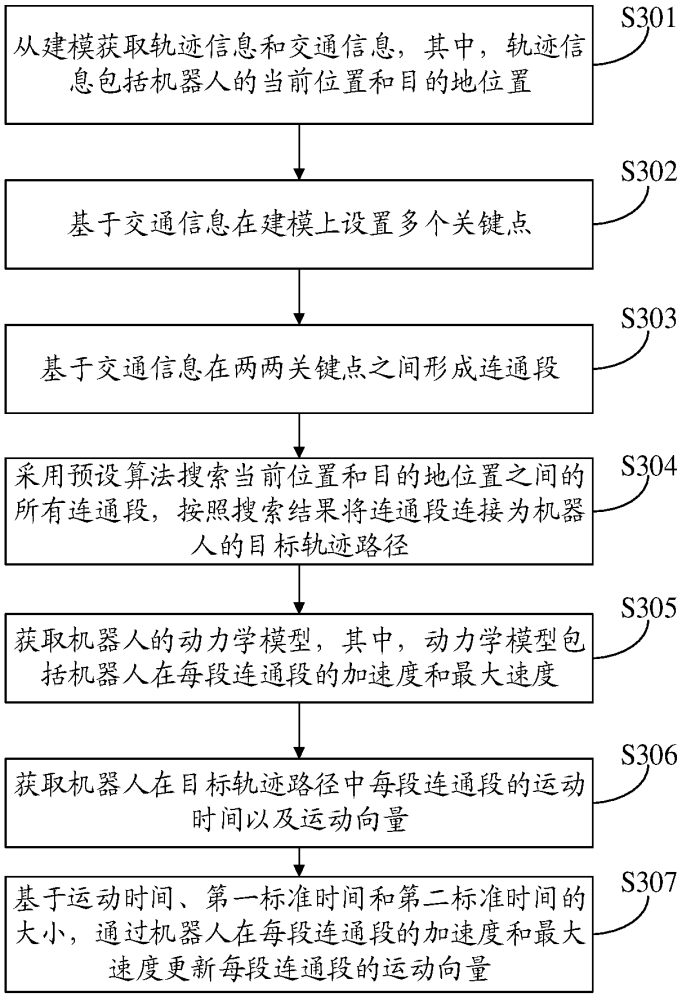
从建模获取轨迹信息和交通信息，其中，轨迹信息包括机器人的当前位置和目的地位置
S301
基于交通信息在建模上设置多个关键点
S302
基于交通信息在两两关键点之间形成连通段
S303
采用预设算法搜索当前位置和目的地位置之间的所有连通段，按照搜索结果将连通段连接为机器人的目标轨迹路径
S304
获取机器人的动力学模型，其中，动力学模型包括机器人在每段连通段的加速度和最大速度
S305
获取机器人在目标轨迹路径中每段连通段的运动时间以及运动向量
S306
基于运动时间、第一标准时间和第二标准时间的大小，通过机器人在每段连通段的加速度和最大速度更新每段连通段的运动向量
S307

图 6A

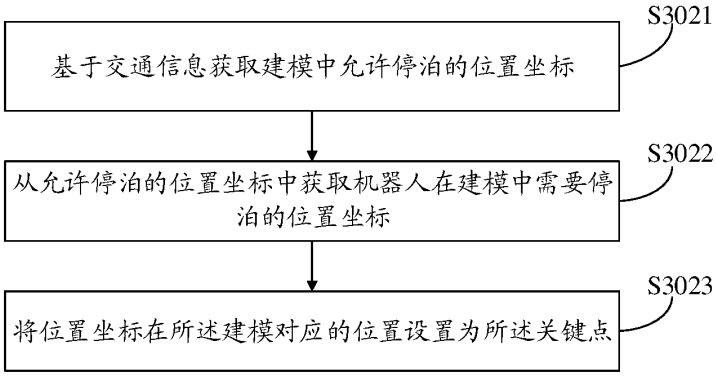
基于交通信息获取建模中允许停泊的位置坐标
S3021
从允许停泊的位置坐标中获取机器人在建模中需要停泊的位置坐标
S3022
将位置坐标在所述建模对应的位置设置为所述关键点
S3023

图 6B

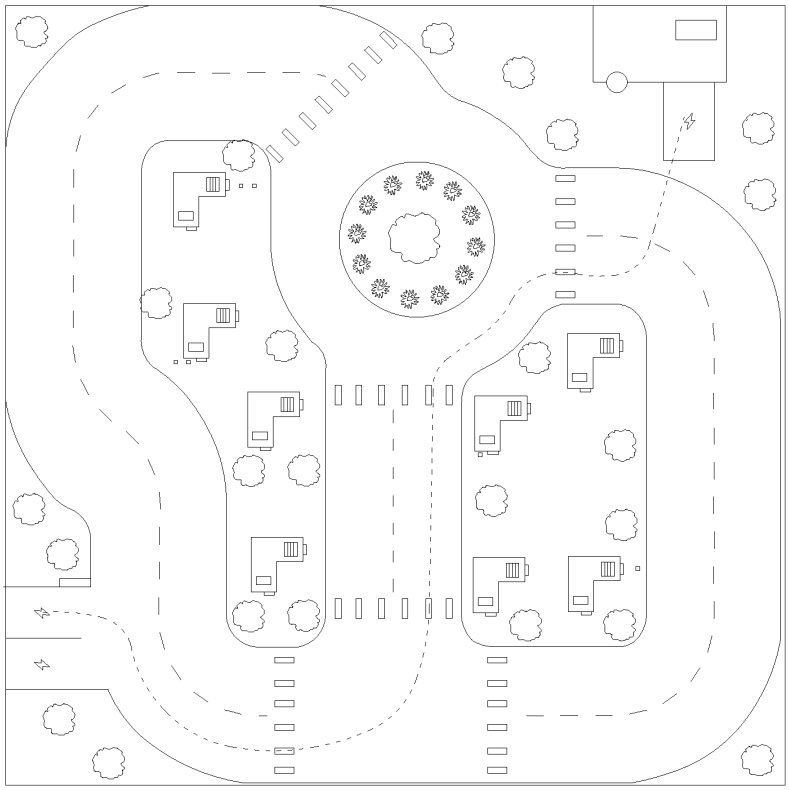

图 7

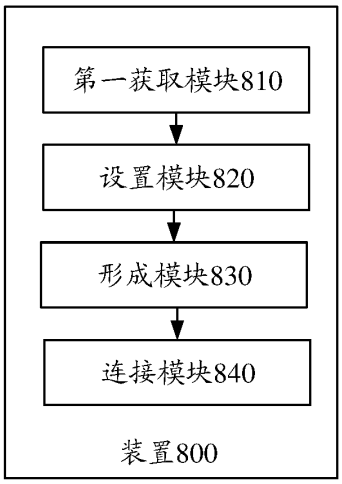

图 8

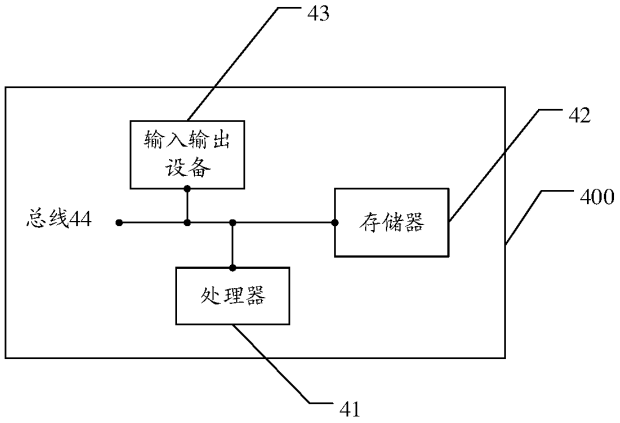

图 9

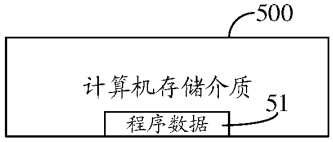

图 10