

[\[PDF全文\]](#)[\[HTML全文\]](#)[发表评论](#)[查看评论](#)

论文与报告

自主越障巡检机器人质心调节控制

[朱兴龙](#) [王洪光](#) [房立金](#) [赵明扬](#) [王鲁单](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所)

Abstract 巡检机器人在跨越障碍时,质量偏心产生的偏矩破坏了机器人车体的水平姿态.本文提出了一种质心调节方法,利用倾角传感器测量机器人车体与水平面之间的倾角,从而控制配重块移动电机的运动,将机器人的质心调节到悬挂于架空地线上的那只手臂上,因此能保证机器人车体保持水平姿态,确保需要脱线或上线的手臂完成相应的动作.最后,通过仿真试验验证了质心调节控制方法的可行性.

Keywords [自主越障](#); [质心调节](#); [输电线路检测](#); [移动机器人](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24