

论文与报告

一种球形机器人运动轨迹规划与控制

[肖爱平](#) [孙汉旭](#) [谭月胜](#) [马国伟](#) [赵勇](#)

()

Abstract 阐述一种非完整欠驱动系统的控制设计和运动规划策略, 研制出一种全新的全方位行走机器人, 由于其具有特殊的灵活性, 可应用于各种不同的场合.

Keywords [球形机器人; 非完整系统; 轨迹规划](#)

收稿日期 2004-2-10 修回日期

通讯作者 肖爱平

DOI

PACS: