

论文与报告

四轮移动机器人的前后轮双里程仪系统的误差分析

[刘传才](#) [杨静宇](#) [江志明](#)

(南京理工大学计算机系)

Abstract 四轮移动机器人的驾驶和驱动系统的左右轮分别装上里程仪, 里程仪的读数反映了车轮转过的角度和转向, 在车轮直径固定的情况下, 便可计算出车轮的移动距离. 根据左右车轮的记数值, 可以计算出车体的位置和方位. 本文对前后轮双里程仪系统进行了对比分析, 在相同的误差下, 驱动轮双里程仪系统优于前轮驾驶角和双里程仪器系统, 这对实际工作有指导作用.

Keywords [移动机器人](#); [里程仪](#); [世界模型](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: