

论文与报告

蛇形机器人侧向运动的研究

[陈丽](#) [王越超](#) [马书根](#) [李斌](#)

(沈阳自动化研究所机器人重点实验室)

**Abstract** 本文提出了一种新型蛇形机器人机构,建立了其空间运动学模型,实现了蛇形机器人的两种侧向运动:侧向蜿蜒运动和侧向滚动,前者通过调节两个异相波的频率比,实现了任意方向的侧向运动,后者通过控制运动波的幅值变化,实现了各种形式的纯侧向移动,当幅值足够大时,这种侧向滚动可以跨越障碍.

**Keywords** [蛇形机器人; 侧向蜿蜒; 侧向滚动](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24