

论文与报告

新型轮—腿—履带复合移动机构及稳定性分析

[赵海峰](#) [李小凡](#) [姚辰](#) [王忠](#)

(中国科学院沈阳自动化所)

Abstract 为提高反恐防暴机器人对非结构环境的适应能力,设计出了一种具有良好的机动性能和转向性能的新型轮—腿—履带复合移动机构.通过机器人机构分析与本体的稳定性分析,论证了其结构设计的可行性及好的稳定性.

Keywords [移动机构; 非结构环境; 轮—腿—履带复合机构; 稳定性](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24