

论文与报告

全自动公路划线机器人简介

[魏明](#)

(山东建筑工程学院机电系)

Abstract 我们提出的这个全自动公路划线机器人的基本组成: 油漆储罐, 直流加压电泵, 固定式油漆喷头, 直流电机驱动四轮行走系统, 蓄电池, 无线接收及电子控制系统等. 本文主要介绍行走方向电子控制系统的基本原理. 机器人的方向舵由步进电机控制; 在机器人上设置伸向路边的超声测...

Keywords

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: