

论文与报告

球形机器人的圆周运动分析

[王亮清](#) [孙汉旭](#) [贾庆轩](#)

(北京航空航天大学机械工程及自动化学院)

Abstract 用Kane方法对球形机器人的圆周运动进行运动学和动力学分析,推导出动力学模型.用III型球形机器人对该模型进行仿真和实验,仿真和实验的结果验证了球形机器人圆周运动分析的正确性.

Keywords [球形机器人](#); [运动学](#); [动力学](#); [Kane方法](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24