

论文与报告

全驱动轮式机器人越障过程模型及影响因素分析

[于涌川](#) [原魁](#) [邹伟](#)

(中国科学院自动化研究所)

Abstract 根据全驱动轮式机器人的基本结构构造了越障过程极限状态的动力学模型, 该模型体现了多个驱动轮输出转矩之间的关系以及重心分布等影响因素. 根据此模型, 能够确定系统所需的最低驱动能力和重心分布的限制条件, 以满足全驱动轮式机器人的越障性能需求.

Keywords [机器人](#); [全驱动](#); [越障](#); [重心配置](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24