

论文与报告

两轮移动机器人运动控制系统的设计与实现

[黄永志](#) [陈卫东](#)

()

Abstract 通过对两轮驱动机器人小车的运动模型的分析,提出一种非完整性两轮机器人小车运动控制器的设计方法.在将运动参量角速度和线速度进行解耦的基础上,引入速度控制器,通过反馈抑制了左右轮的扰动及参数差异对控制性能的影响,并且以数字信号处理器芯片TMS320LF2407A为控制器核心,具体实现了非完整性两轮机器人小车运动控制.实验结果证明了上述方法的有效性.

Keywords [移动机器人](#); [运动控制](#); [DSP](#); [非完整性](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24