

论文与报告

开放式三自由度全方位移动机器人实验平台

[田宇](#) [吴镇炜](#) [柳长春](#)

(中国科学院机器人学开放实验室)

Abstract 随着机器人应用的不断发展, 移动机器人逐渐成为一个十分活跃的分支, 尤其是移动机器人作为自主智能控制的实验平台, 对其控制系统的开放性提出了越来越高的要求. 本文就我们自行设计的面向用户的移动机器人硬件系统和相应的软件平台框架做一下较全面的介绍, 并着重分析软件控制系统的开放性. 本系统作为开放的实验平台和教学机器人是适宜的.

Keywords [移动机器人](#); [运动规划](#); [运动学插补](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24