

论文与报告

## 基于运动描述语言的轮式移动机器人控制

[化建宁](#) [符秀辉](#) [郑伟](#) [王越超](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所机器人学重点实验室)

**Abstract** 介绍了一种基于运动描述语言的轮式移动机器人控制方法. 运动描述语言不仅可以有效地描述机器人系统中离散和连续动力学过程的相互作用, 而且可以定量地描述操纵机器人的复杂性. 利用该方法对具有非完整约束的轮式移动机器人的位姿镇定问题进行了研究, 仿真结果验证了该方法的有效性.

**Keywords** [运动描述语言; 轮式移动机器人; 位姿镇定; 混杂系统](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24