

[\[PDF全文\]](#)[\[HTML全文\]](#)[发表评论](#)[查看评论](#)

论文与报告

可跳跃式移动机器人机构设计及实现

[李保江](#) [胡玉生](#)

(南京航空航天大学机电学院)

Abstract 构建了一个具有跳跃能力的移动式机器人. 机器人在较平坦地形下采用轮式移动方式前行; 遇到障碍物或沟渠时, 可以进行跳跃, 从而扩大运动范围. 介绍了机器人机械系统的总体结构, 给出了机器人的本体结构及起跳姿态, 并分析了机器人的运动过程. 然后, 详细分析了机器人的跳跃机构、跳跃参数调节机构、倾覆翻转机构等关键机构的工作原理, 给出了机构设计方案. 最后, 根据总体设计要求选定了机器人的一些关键参数.

Keywords [移动机器人](#); [机构设计](#); [跳跃机构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24