

论文与报告

基于多机器人的运动控制平台在刚体对接系统中的应用

[范国梁](#) [王云宽](#)

()

Abstract 针对刚体对接系统,引入虚拟分段概念,分段位姿测量技术.在统一的世界坐标框架内,建立了平台的运动学模型,导出了多机器人的协调运动方案.该方案在基于多机器人的运动平台控制中具有广泛的适用性.

Keywords [多机器人; 运动平台; 位姿测量](#)

收稿日期 2004-8-29 修回日期

通讯作者 范国梁

DOI

PACS: TP24