

论文与报告

履带腿式非结构环境移动机器人特性分析

[信建国](#) [李小凡](#) [王忠](#) [姚辰](#) [原培章?](#)

()

Abstract 针对非结构环境的特点,提出一种适用于非结构环境的新型履带腿移动机器人.这种移动机器人结构简洁,实用,具有很好的环境适应能力.本文主要分析该移动机器人在非结构环境下的斜坡行走、越障、跨沟、阶梯地形行走、自动复位等功能.??

Keywords [非结构环境; 移动机器人; 履带; 腿](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24