

论文与报告

基于全局视觉的轮式移动机器人轨迹跟踪控制

[曹洋](#) [项龙江](#) [徐心和](#)

()

Abstract 将视觉伺服控制思想引入到全局视觉条件下的轮式移动机器人轨迹跟踪控制中,提出一种基于消除图像特征误差的控制方法.讨论并推导了包含电机模型的非完整移动机器人动力学方程,设计了鲁棒速度跟踪控制器.实验结果证明了文中方法的有效性.??

Keywords [轮式移动机器人; 轨迹跟踪; 视觉伺服; 非完整动力学系统; 鲁棒控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24