

论文与报告

基于车体加速度反馈的轮式移动机器人轨迹跟踪控制研究

[谈大龙](#) [宋亦旭](#) [韩建达](#)

(沈阳自动化研究所)

Abstract 本文分析了轮式移动机器人在运行过程中由于动力学不确定性引起的力矩扰动,并提出了一种基于传感器的移动机器人控制方法.在利用线加速度传感器实时测量机器人车体加速度信号的基础上,实现了车体加速度反馈控制,实验证明了该方法的有效性.

Keywords [移动机器人](#); [轨迹跟踪](#); [加速度反馈](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24