

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

## 论文与报告

## 基于多机器人协调的船体分段对接系统的运动学及对接精度研究

景奉水 谭民 侯增广 梁自泽 王云宽

(中国科学院自动化研究所)

**Abstract** 本文研究了基于多机器人协调的船体分段对接系统的运动学 and 对接精度问题. 根据船体分段对接工艺特点, 提出了机器人的轨迹规划算法和对接控制方案. 在此基础上, 讨论了几种误差因素对系统对接精度的影响. 理论分析和仿真结果都表明, 在对接平台结构尺寸存在显著误差的情况下, 采用本文提出的方法仍可以保证船体分段对接精度.

**Keywords** [多机器人协调](#); [移动机器人](#); [对接精度](#); [运动学](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24