

研究通讯

模块化可重构履带式微型机器人的研究

[李满天](#) [黄博](#) [刘国才](#) [孙立宁](#)

(哈尔滨工业大学机器人研究所)

Abstract 研制了一种模块化可重构履带式微型机器人. 单个微型机器人可以独立运行, 多个微型机器人可以重构成链形机器人和环形机器人. 微型机器人结构紧凑、体积小、重量轻. 采用了微控制器和PC机两级控制体系, 两级间采用蓝牙通讯. 实验结果验证链形机器人具有较强的越障能力, 能爬越楼梯; 环形机器人具有高速及路面适应能力强的特点.

Keywords [微型机器人; 可重构; 模块化; 越障](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24