

论文与报告

轮式移动机器人与地形交互运动仿真研究

[和永智](#) [刘伟军](#) [周船](#) [常勇](#) [谈大龙](#)

(中科院沈阳自动化研究所)

Abstract 分析了轮式移动机器人(WMR)在不平坦的三维地形上运动的运动学模型,利用速度投影法,得到了一种WMR运动模型的新的形式。基于虚拟现实技术,利用VC++ + OpenGL实现了WMR虚拟漫游系统。该系统具有较强的交互性和实时性,为星球探测机器人虚拟导航、遥操作提供了验证平台。

Keywords [轮式移动机器人](#); [运动学模型](#); [不平坦的地形](#); [交互运动](#); [虚拟现实](#)

收稿日期 2006-10-26 修回日期

通讯作者 和永智 heyongzhi@sia.cn

DOI

PACS: TP24