

论文与报告

带拖车轮式移动机器人包络路径的分析与量化

[苑晶](#) [黄亚楼](#) [康叶伟](#) [刘作军](#) [孙凤池](#)

(南开大学软件学院)

Abstract 带拖车的轮式移动机器人系统由一节牵引车拖挂若干节拖车构成, 其运动轨迹具有单车体机器人无法比拟的复杂性. 本文针对带拖车的轮式移动机器人运动所生成的包络路径进行了分析, 并结合系统的运动轨迹和障碍物的分布情况提出了计算包络路径宽度的方法, 通过仿真实验验证了量化包络路径宽度的实际意义.

Keywords [带拖车的轮式移动机器人; 包络路径; 运动轨迹; 障碍物分布](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24