

论文与报告

带拖车的移动机器人系统的动力学研究

[殷爱茹](#) [黄亚楼](#)

(南开大学计算机与系统科学系)

Abstract 本文研究由一个牵引车和 $N-1$ 个拖车所组成的移动机器人系统的动力学。采用KANE方法建立此系统的动力学模型,其中导出式系数的计算采用了递归算法,基于此进一步给出拖车节数变化后系统动力学模型重构方法。

Keywords [带拖车的移动机器人](#); [动力学](#); [Kane方法](#); [递归](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24