

论文与报告

地面移动机器人越障动力学建模与分析

[马金猛](#) [李小凡](#) [姚辰](#) [王忠](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所机器人学国家重点实验室)

Abstract 对采用轮—腿—履带复合型移动机构的地面移动机器人进行了研究,首先分别描述了机器人采用腿—履带、轮—腿—履带两种方式的越障过程,进而对腿—履带复合越障过程进行了动力学建模,分析了电机驱动力矩与机器人速度及障碍物高度等之间的关系,为确定机器人的复杂环境适应能力提供理论依据.

Keywords [移动机器人](#); [越障](#); [动力学](#); [驱动力矩](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24