

## 论文与报告

## 两栖多足机器人水下步态分析

[王立权](#) [刘德峰](#) [陈东良](#) [邓辉峰](#) [季宝锋](#) [王刚](#)

(哈尔滨工程大学水下作业技术与装备实验室)

**Abstract** 通过对两栖动物运动机理的研究,针对两栖多足机器人水下行走的特点,采用减轻重力、附加流体力的方法,提出了静水环境下的动力学模型,并基于对模型的分析提出了适用于两栖多足机器人水下运动的“蹬踏—漂浮”步态.该步态不但解决了两栖多足机器人以陆地行走步态在水下行走时出现的抓地不牢及稳定性不够的问题,而且提高了水下步行速度.通过分析两栖多足机器人的水下实验结果,验证了步态的可行性.

**Keywords** [多足机器人](#); [步态](#); [水下行走](#); [静水环境](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24