

月球机器人操作动力学分析及工作补偿研究(PDF)

《宇航学报》 [ISSN:1000-1328/CN:11-2053/V] 期数: 2010年04期 页码: 957-961 栏目: 飞行器设计与力学 出版日期: 2010-04-30

Title: -

作者: [张帆](#); [黄攀峰](#)
西北工业大学航天学院智能机器人研究中心, 西安 710072

Author(s): -

关键词: [月球机器人](#); [滑移](#); [操作动力学](#); [补偿标准](#)

Keywords: -

分类号: TP24

DOI: 10.3873/j.issn.1000 1328.2010.04.003

摘要: 在对月球机器人操作动力学进行建模和分析的基础上, 论证了月球机器人在复杂的月面环境进行各种样本采集工作时, 车体会因为月球的微重力环境及松软的月壤而出现滑移现象。提出了以速度作为补偿判断标准的方法。通过仿真分析, 论证了月球机器人工作补偿的必要性; 同时, 基于月面多变而未知的复杂环境, 验证了不同参数对仿真结果的影响, 进一步确认了对月球机器人进行工作补偿的必要性。

Abstract: -

参考文献/REFERENCES

-

备注/Memo: 收稿日期: 2009 11 07;
\ 修回日期: 2009 12 09
基金项目: 国家自然科学基金资助项目(60805034); 教育部高等学校科技创新工程重大项目培育资金项目(708086)

更新日期/Last Update: 2010-05-07

[导航/NAVIGATION](#)

[本期目录/Table of Contents](#)

[下一篇/Next Article](#)

[上一篇/Previous Article](#)

[工具/TOOLS](#)

[引用本文的文章/](#)

[下载 PDF/Download PDF](#)

[立即打印本文/Print This Article](#)

[推荐给朋友/Recommend to Friends](#)

[统计/STATISTICS](#)

[摘要浏览/View Abstract](#)

[全文下载/Download Full Text](#)

[评论/Comments](#)