



中国指挥与控制学会
WWW.C2.ORG.CN



官方微信公众号

设为首页 | ENGLISH

站内搜索:

- 首页
- 学会简介
- 学会动态
- 前沿科技
- 学术交流
- 科普教育
- 会员服务
- 党建栏目
- 分支机构
- CICC出版物
- CICC智库
- CICC奖励

学术交流

- 国内会议
- 国际会议
- 学术沙龙
- 中国指挥控制大会
- 青年科学家论坛
- 全国无人系统博士生论坛
- 中国航天指挥与控制论坛
- 会议论文

会议论文

您当前的位置: [首页](#) > [学术交流](#) > [会议论文](#)

两轮机器人的机构及其半自主系统设计

发布时间: 2015-07-24 浏览次数: 50

崔云飞¹ 高学山^{1, 2} 戴福全¹ 李晓峰¹

(1.北京理工大学机电学院, 北京100081; 2. 哈尔滨工业大学机器人技术与系统国家重点实验室, 哈尔滨150080)

摘要: 提出一种具有多个自由度的两轮机器人的机构设计方法。机器人通过平行四边形机构的形变改变机器人的重心, 提高了两轮机器人的越障能力; 通过顶部滑块机构的移动实现翻越障碍时机器人姿态的调整, 提高了两轮机器人的运动稳定性。之后在改进机构的基础上设计了一套多传感器融合的半自主控制系统, 提供了两轮机器人在侦查和搜救场合的应用解决方案。

附件: [两轮机器人的机构及其半自主系统设计](#)

[上一篇](#): 浅谈信息化条件下引信的发展

[下一篇](#): 应用于舰载近程光电反导系统的激光测距机发展及关键技术分析

[联系我们](#) | [网站地图](#) | [法律声明](#) | [隐私声明](#) | [版权说明](#) | [推荐工具](#)

版权所有: 中国指挥与控制学会

京ICP备 13033085 号