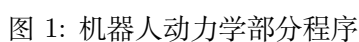


1. 机器人动力学部分

数学公式

$$\begin{aligned}x &= x_0 + \int_0^T v dt \\v &= v_0 + \int_0^T a dt \\x &= x_0 + v_0 t + \frac{1}{2} a t^2\end{aligned}$$

ROS 程序



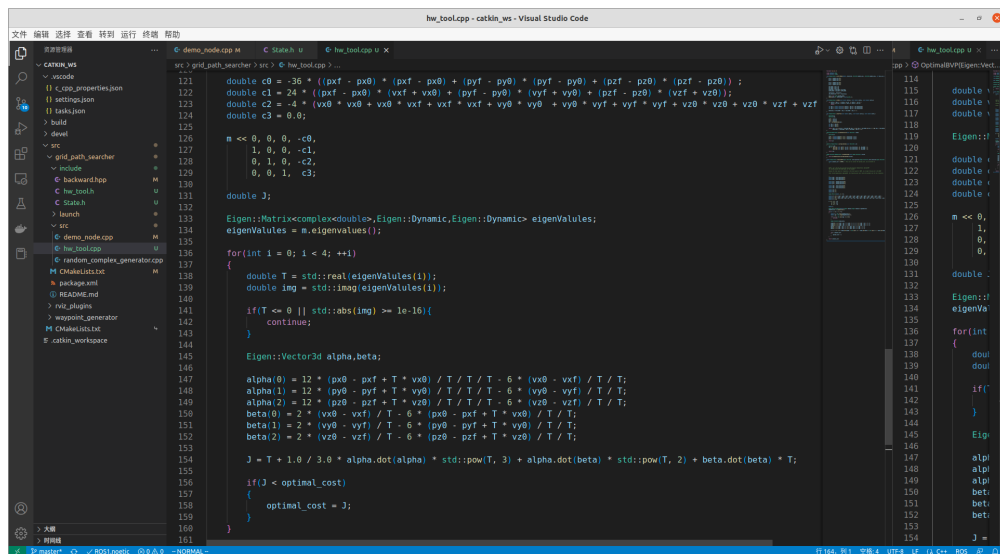


图 3: 最优控制问题求解程序 2

仿真结果

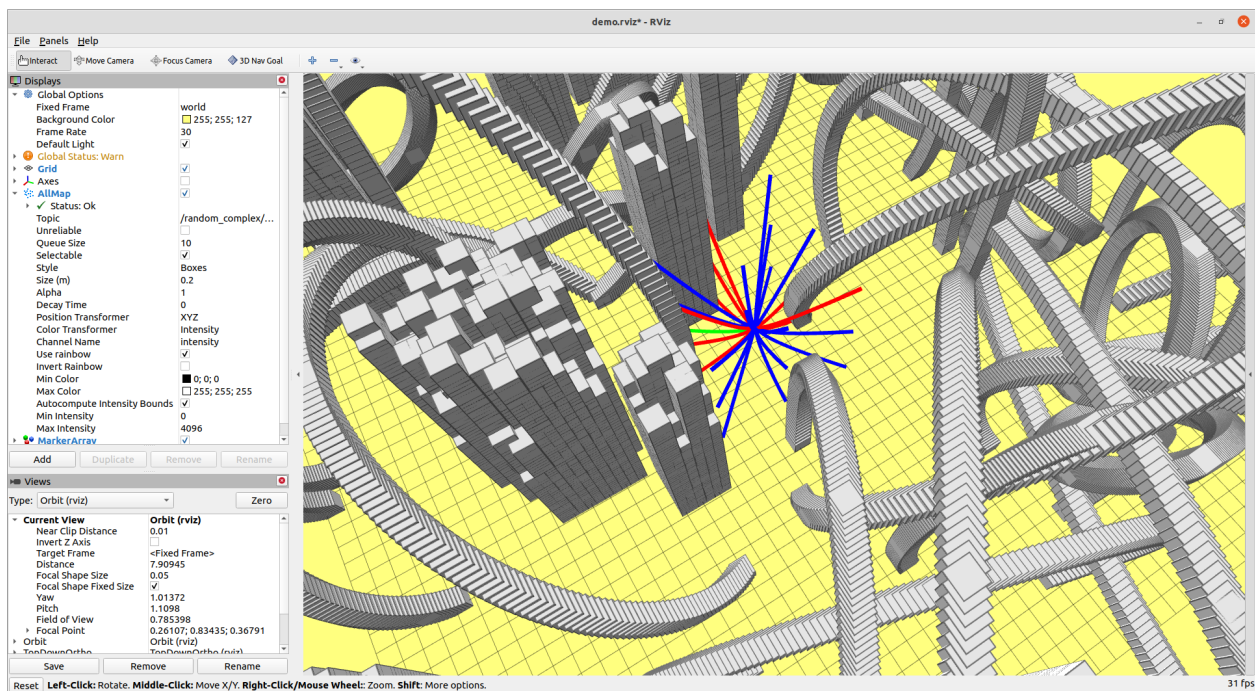


图 4: 仿真结果