|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 题目名称 | 专业方向 | 依托平台 | 题目简介 | 设计要求 |
| 基于嵌入式系统的五连杆双足轮式机器人底盘设计 | 机电控制 |  | 设计一种基于嵌入式系统的五连杆双足轮式机器人底盘,此种底盘可以很好的利用双足轮式机器人的地形自适应调节功能，保证在崎岖路段行驶时,上层物品抖动幅度减小,保证上层所搭载功能正常运行  本毕业设计(论文)题目的主要内容有:(1)设计机器人底盘的机械结构并对主要零件进行强度校核.(2)完成对机器人底盘电控部分的设计(3):完成对机器人底盘运动模型的建立与解析 | 1. 完成机器人底盘的机械结构设计,绘制出相应的三维图与装配图, 并对部分重要零部件进行校核.要求整体大小可以装入500mm×700mm×400mm的正方体内 2. 完成机器人的电控部分设计,要求正常运行速度在0.3m/s,最大速度在0.7m/s.运行期间保证上层倾角小于10°. 3. 完成对机器人数学模型的建立,并解析模型 |