

智能工程

目 录

1	基础知识	5
2	机器人运动学	5
2.1	运动形态	5
2.1.1	腿式机器人	5
2.1.2	轮式机器人	5
2.2	车轮类型与约束	5
2.3	运动学建模	5
2.4	自由度分析	5
3	机器人运动控制	5
3.1	定点控制器	5
3.2	轨迹跟踪控制器	5
3.3	路径跟踪控制器	5
4	机器人感知	5
4.1	传感器	5
4.2	激光定位	5
4.3	SVD与ICP	5
4.4	卡尔曼滤波	5
4.5	蒙特卡洛定位	5
4.6	SLAM	5
5	机器人运动规划	5

图 片

表 格

要 点

1 基础知识

2 机器人运动学

2.1 运动形态

2.1.1 腿式机器人

2.1.2 轮式机器人

2.2 车轮类型与约束

2.3 运动学建模

2.4 自由度分析

3 机器人运动控制

3.1 定点控制器

3.2 轨迹跟踪控制器

3.3 路径跟踪控制器

4 机器人感知

4.1 传感器

4.2 激光定位

4.3 SVD与ICP

4.4 卡尔曼滤波

4.5 蒙特卡洛定位

4.6 SLAM

5 机器人运动规划