

КІНЕМАТИКА ДИФЕРЕНЦІАЛЬНОГО ПРИВОДУ

Силін М.К.

*Національний технічний університет
«Харківський політехнічний інститут», м. Харків*

В роботі розглянуто кінематичну систему диференціального колісного приводу та її використання в робототехніці. Розглянуто систему підпорядкованого регулювання кутової та лінійної швидкостей у кінематичній системі, та проведено математичне моделювання за допомогою пакетів програм Matlab та Simulink.

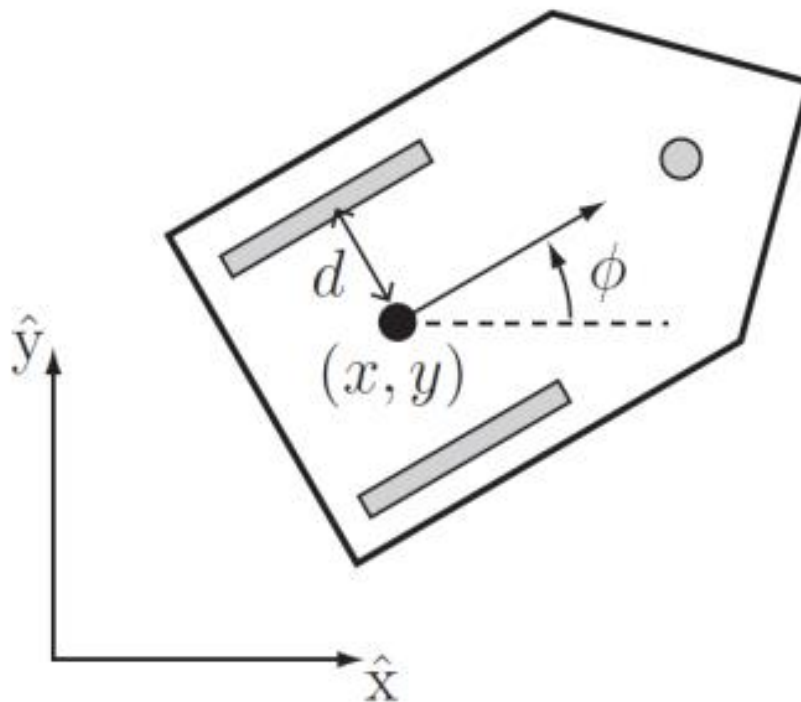


Рисунок 1 – Загальна кінематична модель диференційного колісного робота

Список літератури:

1. Claude Samson and K Ait-Abderrahim. Feedback control of a nonholonomic wheeled cart in cartesian space. In Robotics and Automation, 1991. Proceedings., 1991 IEEE International Conference on, pages 1136–1141. IEEE, 1991