

全向式移動平台之自我定位與運動控制

Self-localization and motion control of an omni-directional mobile robot

研究生：王兆戊

自我定位一直是機器人的一個重要議題，傳統的輪式機器人是以前兩獨立驅動輪為主，其移動方向上受到 **non-holonomic** 的限制。本研究之主要目的在探討全向式移動平台之自我定位與運動控制。全向式移動平台可朝任意方向移動、具高機動性，因此在機器人應用上逐漸受到重視。本研究採用四軸全向輪，為了能讓機器人全方位自由的移動，首先要解決其定位控制的問題。本研究的目標是讓全向平台能在室內環境中自由移動達到姿態控制的目的。

