

車輪移動ロボット(ステア)の基礎特性

○ **ポイント**: 操舵輪の角度で決まる

◇ 中心の位置: 後輪(非操舵輪)の車軸線上

◇ 移動速度: 駆動輪の速度

◇ 簡単な例:

