

论文与报告

## 医用机器人运动学参数最优化设计

[王荣军](#) [刘达](#) [贾培发](#)

(清华大学智能技术与系统国家重点实验室)

**Abstract** 提出了一种实用的医用机器人运动学参数误差的优化补偿方法. 采用D-H方法建立起机器人连杆坐标系. 在运动学分析和模型变换的基础上, 运用数值优化技术建立了机器人运动学参数的误差方程, 实现了运动学参数的优化设计, 有效提高了机器人的重复定位精度. 以仿真和实验验证的方式对优化结果进行了分析.

**Keywords** [医用机器人; 误差方程; 运动学参数; 优化设计](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24