

论文与报告

一种考虑控制精度的机器人最优轨迹规划方案

[孟传伟](#) [蒋平](#) [陈辉堂](#) [王月娟](#)

(同济大学电气工程系)

Abstract 本文提出一种考虑控制精度的机器人轨迹规划方案. 首先从运动的平稳性出发, 将轨迹按弧坐标均匀采样, 将各采样分段规划为匀变速运动; 然后从工程角度分析了跟踪误差与控制器输出力矩的关系, 提出根据控制误差对关节力矩进行模糊加权的二次规划方案, 实验结果验证了该方法的有效性.

Keywords [机器人](#); [轨迹规划](#); [模糊逻辑](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24