

论文与报告

## 一种柔性机器人的子杆法建模方法

[吴立成](#) [陆震](#) [于守谦](#) [郑红](#)

(北京航空航天大学机械学院)

**Abstract** 本文实现了一种用虚拟刚性子杆及被动关节模型模拟柔性杆, 进而对空间多杆柔性机器人建模的方法; 采用遗传算法解决了子杆参数的优化辨识问题; 讨论了这一建模方法的适用范围; 并通过Raleigh阻尼的引入完善了这一方法; 最后通过仿真初步验证了这一方法的有效性和正确性.

**Keywords** [柔性机器人; 动力学模型; 结构阻尼; 遗传算法](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24