

论文与报告

微操作机器人系统拟实环境的实现

[李敏](#) [赵新](#) [卢桂章](#) [刘景泰](#) [张蕾](#)

(南开大学机器人与信息自动化研究所)

Abstract 本文实现了一个具有显微图像效果的2D增强现实的微操作拟实环境. 文中给出了微操作工具的生成算法和它的运动学建模算法, 并在虚拟显微镜的实现过程中对操作工具和操作对象的显微图像进行了优化处理, 实现了对微操作机器人系统的拟实, 并获得了很好的拟实效果. 该拟实环境可有效地用于实际微操作的预演、再现, 微操作路径规划及人员培训.

Keywords [微操作](#); [虚拟现实](#); [拟实环境](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24