

论文与报告

## 双臂四自由度空间机器人捕捉未知目标的参数辨识

郭琦 洪炳镕

(哈尔滨工业大学计算机科学与工程系)

**Abstract** 给出了双臂四自由度空间机器人捕捉未知目标的参数辨识方法. 该方法基于线动量和角动量守恒定律, 推出了机械臂负载未知目标的新的末端效应器的质量、质心和转动惯量的方程组. 在线测量当机械臂运动时的本体的线速度和角速度, 以求得方程组中这些未知的惯性参数. 数值试验显示了该方法的有效性.

**Keywords** [参数辨识; 未知目标; 双臂四自由度; 空间机器人](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24