

论文与报告

五轴磨抛机器人补偿算法研究与实现

曲道奎 徐殿国 王金涛 徐方

(哈尔滨工业大学)

Abstract 通过分析基于模型的补偿方法和非模型补偿方法的优缺点, 结合一个五轴磨抛机器人的结构特点, 提出了两种补偿方法相结合的混合补偿算法. 针对平移关节误差的主要来源难于建模的特点, 采用非模型的方法进行补偿; 针对转动关节误差主要来源为几何参数误差, 能够建模, 但有些参数随机器人末端位置不同而变化的特点, 采用二者相结合的混合方法进行补偿. 通过对该机器人系统的实验, 验证了方法的有效性和可行性.

Keywords [五轴机器人](#); [基于模型的机器人补偿](#); [非模型的机器人补偿](#)

收稿日期 2007-3-16 修回日期 2007-5-16

通讯作者 王金涛 jintao@sia.cn

DOI

PACS: TP24