

论文与报告

三支机器人协调操作及关节力矩优化

[张秋豪](#) [孙汉旭](#)

()

Abstract 针对三支机器人协调运动,采用分离影响系数法分离各个分支的雅可比矩阵和惯性矩阵,再重新组合成整个系统的雅可比矩阵和惯性矩阵,建立三支机器人运动学和动力学方程.应用乘子罚函数方法,对三支机器人基于最小关节驱动力矩优化设计,避免矩阵的奇异值分解,提高计算的稳定性,应用迭代方法,简化了问题的求解.

Keywords [三支机器人](#); [乘子罚函数](#); [迭代](#); [轨迹规划](#)

收稿日期 2004-3-11 修回日期

通讯作者 张秋豪

DOI

PACS: