

论文与报告

提高柔性机器人运动状态下固有频率的一种方法

高志慧 [贞超](#) [边宇枢](#)

(北京航空航天大学机械工程及自动化学院)

Abstract 对提高柔性机器人运动状态下的固有频率进行了研究. 首先分析了影响柔性机器人固有频率的因素, 得出了在结构参数不变的情况下, 可以通过适当调整运动参数来提高机器人固有频率的结论; 然后研究了机器人的初始位形与运动参数的关系, 提出了通过规划机器人的初始位形来调整运动参数从而提高机器人在运动状态下的固有频率的方法, 并且给出了相应的算法; 最后通过数值仿真验证了该方法的有效性.

Keywords [柔性机器人](#); [固有频率](#); [运动参数](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24