

论文与报告

手控器的性能和评价方法

[宁祎](#)

(郑州工业高等专科学校机器人研究所)

Abstract 手控器是主从遥操作系统的设备,它不仅是从机械手进行实时运动控制的输入设备,而且是从机械手与未知环境之间的相互作用力提供给操作者的力觉遥现装置,是人与机器人之间建立紧密动态耦合的重要接口.因此,其性能的好坏,直接影响遥操作系统的操作性能.近年来,在手控器研制方面的文章已发表不少,但很少涉及对手控器进行评价的方法和量化指标.这种目标的模糊性必然造成某些设计上的盲目性.本文作者在总结多年来对手控器研制和试验工作经验的基础上,试图对这个问题进行比较深入的探讨,初步提出了一套评价方法和量化指标.

Keywords [遥控机器人](#); [手控器](#); [评价方法](#); [评价指标](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24