

论文与报告

## 冗余度双臂机器人轴孔装配的三维动态仿真与实验

[周军](#) [丁希仑](#) [陆震](#)

(北京航空航天大学机器人研究所)

**Abstract** 分析了冗余度双臂机器人进行轴孔装配的运动学约束关系,设计了一种分层递阶控制结构.通过三维图形动态仿真,在冗余度双臂机器人协调控制实验平台上进行了实验.仿真和实验结果表明该方法能够顺利地完 成双臂协调插孔的作业.

**Keywords** [冗余度机器人](#); [双臂协调](#); [轴孔装配](#); [松协调](#); [分层递阶结构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24