

论文与报告

基于神经网络的机器人操作手IKP精确求解

[陈学生](#) [陈在礼](#) [谢涛](#)

(哈尔滨工业大学机械电子工程教研室)

Abstract 结合位置正解模型, 利用BP网络求解了机器人逆运动学问题 (IKP). 为提高求解结果精度, 采用迭代计算进行误差补偿, 计算结果表明, 该法迭代次数少, 计算精度高且计算速度接近机器人实时控制的要求.

Keywords [机器人操作手; 逆运动学问题 \(IKP\); 神经网络; 误差补偿](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24