

论文与报告

六维腕力传感器阶跃响应的实验建模

[徐科军](#) [朱志能](#) [李成](#) [王国泰](#) [刘家军](#)

(合肥工业大学自动化研究所)

Abstract 基于阶跃响应法的动态标定实验数据,采用系统辨识方法建立机器人六维腕力传感器 6个转换通道的动态数学模型,确定频域性能指标,全面、准确地描述传感器的动态特性.

Keywords [腕力传感器](#); [动态标定实验](#); [动态数学模型](#); [频域性能指标](#); [系统辨识方法](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24