

论文与报告

## 面向灵巧手的三指五自由度数据手套BHG-1设计及实验研究

[魏军](#) [游松](#) [朱广超](#) [王田苗](#) [刘连忠](#)

(北京航空航天大学 机器人研究所)

**Abstract** 遥操作方法是用于控制具有通讯大延迟系统的一种方法,数据手套是其中的重要设备.本文介绍了北航机器人研究所建立的遥操作臂手集成系统及面向三指灵巧手的数据手套的设计、实验研究.

**Keywords** [遥操作](#); [图形仿真](#); [机器人](#); [灵巧手](#); [数据手套](#); [遥操作臂](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24