

论文与报告

## 面向位控机器人的力/位混合控制

[乔兵](#) [吴洪涛](#) [朱剑英](#) [尉忠信](#)

(南京航空航天大学机电工程学院)

**Abstract** 本文提出了一种面向位控机器人的力/位混合控制策略. 通过力反馈信息对未知约束进行估计获得位控和力控方向, 根据位控和力控方向对机器人终端的运动轨迹进行规划, 并采用阻抗力控制规律以使机器人获得较好的柔顺性. 仿真试验表明, 该策略具有较高的力控制精度和表面跟踪能力.

**Keywords** [机器人](#); [力/位混合控制](#); [阻抗控制](#); [力控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24