

论文与报告

## 基于神经网络的冗余度TT-VGT机器人的运动学求解

[徐礼钜](#) [吴江](#)

(四川大学机械工程系)

**Abstract** 应用BP神经网络对冗余度TT-VGT机器人的位姿正解进行训练学习,进而求解机器人的位姿反解问题.根据网络模型求得机器人的一、二阶影响系数,应用神经网络求解雅可比矩阵的伪逆.并对七重四面体的变几何桁架机器人进行了仿真计算.

**Keywords** [变几何桁架机器人](#); [BP神经网络](#); [影响系数](#); [位姿反解](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS:TP24