

论文与报告

两冗余度机器人协调操作的研究

[赵京](#) [白师贤](#)

(北京工业大学基础科学部)

Abstract 本文针对两冗余度机器人在协调操作中的载荷分配和关节力矩极小化这两方面的问题进行了研究. 首先, 提出了最小载荷法、最小力矩法和复合指标法 3 种最优规划策略. 然后, 利用这种方法对两个平面 3 R 机器人抓持同一刚体的协调操作进行了仿真计算, 并将仿真结果进行了深入细致的分析比较.

Keywords [冗余度机器人; 协调操作; 载荷分配; 关节轨迹规划](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: