

论文与报告

## 基于便携式机器人系统的可靠度配置策略的研究

[陈伟](#) [侯琳祺](#) [蔡鹤皋](#)

(深圳职业技术学院先进制造技术与工程系)

**Abstract** 本文提出了一种有效的面向便携式机器人系统的可靠度二级配置策略,这种配置策略是有约束条件下的一种可靠度优化配置方法,其第一级配置采用评分分配法,第二级配置采用“花费最小”原则并用能简化求解过程的二维混合协调法对优化配置进行求解,用此法进行便携式机器人的可靠度配置合理易行,优化分配效果好.

**Keywords** [二级配置; 评分分配法; 花费最小; 二维混合协调法](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24