

论文与报告

基于仿生学的上肢机构研究

[张永军](#) [杨兰生](#)

(哈尔滨理工大学)

Abstract 本文根据人体上肢的结构原理,提出一种上肢仿生机构,并对其进行了优化设计,运动分析和相应的动力学方程推导,为仿生手的设计提供了理论依据.

Keywords [仿生机构](#); [上肢](#); [机器人](#); [仿生手](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: