

论文与报告

## 多杆柔性关节机械手轨迹规划的次优化方法

[吴智政](#) [陈陆平](#) [席裕庚](#)

(上海交通大学自动化系)

**Abstract** 本文对多杆柔性关节机械手的轨迹规划问题进行了研究. 首先利用逆系统解耦方法把这一有约束非线性规划问题转化为多个子系统的线性规划问题, 然后通过子系统线性规划问题的解析最优解构造了多杆柔性关节机械手轨迹规划的次优化解

**Keywords** [多杆](#); [柔性关节](#); [逆系统方法](#); [轨迹规划](#); [次优化](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: