

短文

机器人图形仿真软件

李善本,徐毓良

浙江大学计算机系

收稿日期 1988-1-16 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文介绍通用机器人图形仿真系统ZDRSSS. 该系统以人机交互方式工作, 可用于机器人机构设计和运动学、轨迹规划仿真. 机器人运动及环境用三维线框图显示. 本文将阐述开发 ZDRSSS系统时采用的若干技巧和方

法.

关键词

[仿真](#) [计算机图形学](#) [数学模型](#) [几何模型](#)

A Software Package for Graphic Simulation of Robots

Li Shanben, Xu Yuliang

Zhejiang University

Abstract

This paper describes a general purpose robot simulation system ZDRSSS. It works with man-machine interactive communication. ZDRSSS can be used for mechanism design, kinematics, and trajectory planning. The robot motion and its environment is simulated in terms of a 3D frame-structured graph. A number of design techniques have been embedded in the ZDRSSS system.

Key words [Simulation](#) [computer graphics](#) [mathematical model](#) [geometric model](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主
页 李善本;徐毓良

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(256KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献\[PDF\]](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [复制索引](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中 包含“仿真”的 相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [李善本](#)

· [徐毓良](#)