

人工智能及识别技术

基于模糊逻辑控制的机器人灵巧手的抓取方式

周思跃, 龚振邦, 袁 俊

(上海大学精密机械工程系, 上海200072)

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2006-11-23 接受日期

摘要 机器人灵巧手抓取方式控制是整个灵巧手操作规划一个非常重要的环节。该文介绍了3种典型的抓取方式: 平行抓取、聚中抓取和镊式抓取。以被抓取物体的尺寸为输入量, 抓取方式作为输出量, 提出了一种基于模糊逻辑的灵巧手抓取控制算法, 并对这种算法进行了推导。在实际的机器人灵巧手遥操作系统中的应用表明, 这种基于模糊控制的灵巧手抓取方式控制方法是正确有效的, 具有使用价值。

关键词 [模糊逻辑](#) [灵巧手](#) [抓取方式](#)

分类号

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: 周思跃; 龚振邦; 袁 俊

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF](#) (143KB)
- ▶ [\[HTML全文\]](#) (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](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中 包含“模糊逻辑”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
- [周思跃, 龚振邦, 袁 俊](#)