

多媒体技术及应用

机器人逆运动学求解的可视化算法

周芳芳;樊晓平;赵颖

中南大学信息科学与工程学院自动化工程研究中心，长沙 410075

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2006-7-12 接受日期

摘要 机器人逆运动学求解的可视化算法包含两部分，数值求解两个(或一个)非线性方程和4(或5)自由度机器人封闭解，实现了任意结构的6自由度机器人的逆运动学方程的求解，根据D-H参数表生成机器人三维模型实现机器人结构的可视化，有效地判断逆解的合理性，并为机器人学习提供了辅助工具。

关键词 [机器人](#) [逆运动学](#) [可视化](#) [数值计算](#)

分类号

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: 周芳芳;樊晓平;赵颖

扩展功能

本文信息

[▶ Supporting info](#)

[▶ PDF \(269KB\)](#)

[▶ \[HTML全文\] \(0KB\)](#)

[▶ 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“机器人”的 相关文章](#)

[▶ 本文作者相关文章](#)

- [周芳芳](#)
- [樊晓平](#)
- [赵颖](#)