

论文与报告

基于同步控制的人和机器人握手动力学仿真

谢光辉 梁锡昌 桥本稔 张霞 李伟

(重庆大学机械传动国家重点实验室)

Abstract 为实现人和机器人握手运动的同步,提出了基于神经元振荡器同步控制的方法,并将此方法应用于人和机器人握手的研究中.同时,在分析现有神经元振荡器特性的基础上,设计了一种新的人和机器人握手的神经元振荡器,并将该神经元振荡器应用于同步控制方法中进行人和机器人握手的动力学仿真,仿真结果证明了该控制方法的有效性.

Keywords [神经元振荡器](#); [握手](#); [动力学](#); [同步控制](#); [仿真](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24