

论文与报告

基于遗传算法的柔性机械臂的同时优化设计

[肖志权](#) [崔玲丽](#)

()

Abstract 针对单连杆柔性机械臂系统,采用同时设计的方法,对包含柔性机械臂结构参数、传感器参数和控制器参数的系统模型进行整体优化设计,改进的遗传算法用于参数的全局寻优.仿真结果显示,优化设计后的单连杆柔性机械臂为变截面梁,可以仅采用简单的控制器(PD控制器)达到减小梁末端振动的效果.

Keywords [遗传算法](#); [柔性机械臂](#); [同时设计](#); [优化](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24