

论文与报告

人手抓持识别与灵巧手的抓持规划

[李继婷](#) [张玉茹](#) [张启先](#)

()

Abstract 本文研究灵巧手采用指尖抓持方式时的抓持规划方法。在相同的操作环境和操作对象下，由人手决定抓持接触点的位置，利用人手运动测量装置测量人手抓持位置，通过一定的映射关系将其转换为灵巧手的抓持位置及其掌系的位姿，再根据灵巧手自身的结构通过运动学反解确定其抓持位形。

Keywords [灵巧手](#); [人手抓持](#); [运动学](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24