

论文与报告

机器人灵巧手抓持分类器的设计与实现

[刘杰](#) [张玉茹](#)

(北京航空航天大学机器人研究所)

Abstract 机器人灵巧手的抓持分类是抓持规划的一个主要问题. 本文应用模式识别技术设计和实现了一种基于高斯混合模型GMM的分类器. 采用Expectation Maximization(EM)算法估计GMM的参数, 对人手的抓持动作进行识别与分类, 经过人手到机器人手的关节空间运动映射, 实现了机器人灵巧手的抓持动作分类. 该分类器可以应用于在线抓持规划.

Keywords [抓持分类; 抓持规划; 高斯混合模型; 模式识别](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24