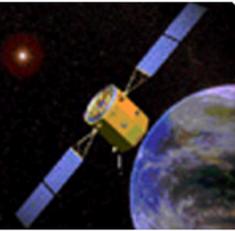


手/眼标定; 机器人坐标系 / 世界坐标系标定; 粒子群优化算法; 矩阵直积," /> 机器人手眼关系、基坐标系和世界坐标系关系的同
时标定" /> 手/眼标定; 机器人坐标系 / 世界坐标系标定; 粒子群优化算法; 矩阵直积,"/>



控制与决策

Control and Decision



[首页](#) | [期刊介绍](#) | [编委会](#) | [投稿须知](#) | [稿件流程](#) | [期刊订阅](#) | [联系我们](#) | [留言板](#) | [English](#)

控制与决策 » 2009, Vol. 24 » Issue (10): 1531-1534 DOI:

[论文](#)

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

[◀◀ 前一篇](#) | [后一篇 ▶▶](#)

机器人手眼关系、基坐标系和世界坐标系关系的同时标定

张 旭, 李爱国, 马 孜, 胡 英

大连海事大学自动化研究中心, 辽宁大连 1 1 6 0 2 6

[摘要](#) | [图/表](#) | [参考文献\(0\)](#) | [相关文章 \(15\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部
本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn