**前沿第三次轮转汇报（王鹤老师组）**

**柯宇斌**

**2200013213 信科**

我的第三期工作主要是跟着陈嘉毅学长做灵巧手抓握的内容。

在本学期参加轮转介绍会后，我便联系上了学长。首先完成了一篇学长现今的论文阅读。“FRoGGeR--Fast Robust Grasp Generation via the Min-Weight Metric”。具体来说，就是利用一个GWS的简化来生成大量的单手抓握数据。

在阅读完论文后，学长也提供了大量相关论文，目前我们保持着一周讨论一篇的进度。同时，我在学长提供的代码上，拓展实现了双手抓握姿势的生成。除此以外，针对学长之前工作中发现的难点：GWS近似不准确，用GWS拟合TWS的方法并不足够好；我们认为有必要重新对GWS进行近似，并改进利用GWS的方法。

接下来，我们计划首先利用mujoco这一较先进的模拟环境展示我们对GWS的改进的效果，这也将作为我的本研内容。完成这一工作后，我们计划继续原来的计划，展示我们这一数据集在学习上面的优良性。

我将抓住这一机会，向学长多多学习，为以后的科研积攒经验。

下面是对学长论文以及我们的改进的相对详细的介绍。