**小论文框架-幸琳乔**

主要内容：基于改进故障-测试D矩阵的机器人可测试性分析

0 引言（针对几篇调研的经典文献而言探讨当前D矩阵存在的缺陷，具体结合机器人对象）

## 1 基本概念

* 1. 故障-测试D矩阵
  2. 测试性分析方法
  3. 机器人故障诊断模型

## 基于\*\*算法的D矩阵改进模型

* 1. 基于\*\*算法的改进方法（主要针对故障检测效率和故障诊断使用的费用而言）
  2. 改进后的故障-测试D矩阵模型

## 3 结果分析

3.1 基于改进D矩阵的机器人故障诊断模型

3.2 实验对比（结合机器人对象，与其他经典方法对比，突出改进方法的高效率和较高的经济性）

## 4 结论