**问题1：**接数值积分法产生的累积积分误差易引起约束条件失效，造成结果不收敛，难以获得多连杆机构多体动力学方程的稳态响应。

**解决办法：**利用位移和速度约束偏差的反馈量并选取合适的加权系数实现加速度约束偏差的阻尼控制，从而达到数值积分稳定的效果。

**问题2：**实验数据采集的过程中噪音较大。

**解决办法：**除了数据采集之后采用软件滤波之外，在传感器与数据采集卡之间接入直流信号隔离变送器，用来降低信号的干扰，同时完成电流-电压的转换工作。