

## 柔性铰链微定位平台的设计

马立<sup>1,2\*</sup>, 谢炜<sup>1</sup>, 刘波<sup>1</sup>, 孙立宁<sup>2,3</sup>

1. 上海大学 机电工程与自动化学院, 上海 200072;
2. 苏州大学 机器人与微系统研究中心, 江苏 苏州 215021;
3. 哈尔滨工业大学 机器人技术与系统国家重点实验室, 黑龙江 哈尔滨 150080

## Design of micro-positioning stage with flexure hinge

MA Li<sup>1,2\*</sup>, XIE Wei<sup>1</sup>, LIU Bo<sup>1</sup>, SUN Li-ning<sup>2,3</sup>

1. School of Mechatronic Engineering and Automation, Shanghai University, Shanghai 200072, China;
2. Robotics and Microsystems Center, Soochow University, Suzhou 215021, China;
3. State Key Laboratory of Robotics and System, Harbin Institute of Technology, Harbin 150080, China

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献](#)

[相关文章 \(15\)](#)

访问总数: 376275

版权所有 © 2012 《光学精密工程》编辑部

地址: 长春市东南湖大路3888号 邮编: 130033 E-mail: gxjmgc@sina.com

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发