

论文与报告

旋转输入型并联机器人位置逆解分析的轨迹圆法

[徐文军](#) [孙立宁](#) [安辉](#) [蔡鹤皋](#)

(哈尔滨工业大学机器人研究所)

Abstract 本文分析了几种典型旋转输入型并联机器人的机构形式和特点,提出了适用于各种旋转输入型并联机器人位置逆解分析的轨迹圆法,利用该方法可方便地进行位置逆解建模与求解、逆解情况(有无解及多解性)判断等,简化了位置控制算法

Keywords [并联机器人](#); [位置逆解](#); [轨迹圆法](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: