

论文与报告

欠秩三自由度并联平台机构工作空间中的单纯性运动路径

[黄真](#) [赵铁石](#) [王晶](#)

(燕山大学机器人中心)

**Abstract** 本文先定义了欠秩机构；接着研究了欠秩机构的瞬时转轴和连续转轴，并重点讨论了该机构移动的直线路径、纯转动的圆弧路径和纯滚动运动的各种渐开线路径。给出了其工作空间中单纯性运动路径的图谱，以方便机器人路径规划。

**Keywords** [并联机器人](#)；[工作空间](#)；[路径规划](#)；[螺旋理论](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24