

论文与报告

## 空间缩放式六自由度并联平台机构及位置分析

[赵铁石](#) [赵永生](#) [王晶](#) [刘乐春](#) [黄真](#)

(燕山大学机器人研究中心)

**Abstract** 本文提出了一种以缩放机构为分支的新型六自由度空间并联机器人机构模型. 文中讨论了它的机构学特点, 给出了位置反解的方法, 推导出了位置正解的 8 次封闭解法, 并进行了数值验证.

**Keywords** [机器人](#); [机构学](#); [位置分析](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: