

论文与报告

基于符号计算研究一类6-SPS并联机器人运动学正解问题

[王奇志](#) [徐心和](#)

(东北大学信息科学与工程学院)

Abstract 并联机器人运动学正解问题是一个重要而且难以解决的问题. 本文利用符号计算工具, 应用Dialytic消元法, 对一类6-SPS并联机器人的运动学正解问题进行研究. 得到一个变元多项式方程, 给出了正解的解析解. 在此基础上确定其工作空间, 求出其解范围内全部实解. 此种方法对于一般6-SPS同样适用.

Keywords [并联机器人; 运动学; 符号计算](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: