

论文与报告

## 改进的6-DOF并联机器人Newton-Euler动力学模型

[韩佩富](#) [王常武](#) [孔令富](#) [黄真](#) [赵立强](#)

(燕山大学信息科学与工程学院)

**Abstract** 本文在6-DOF并联机器人运动模型的基础上,采用对加速度及作用力正交分解的方法,将其Newton-Euler动力学模型归结为一个简单的、可用于实时计算的模型.

**Keywords** [并联机器人](#); [Newton-Euler动力学模型](#); [改进算法](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24