

论文与报告

PUMA机械手逆运动方程新的推导方法及求解

[王奇志](#) [徐心和](#) [尹朝万](#)

(东北大学研究生院)

Abstract 本文提出了一种新的推导PUMA型机器人逆运动方程的方法,进而给出逆运动问题新的求解方法.此方法不需要对机械手末端位姿进行坐标变换,而且也给出了问题的解析解.另外在解的推导过程中避免了大量的逆矩阵相乘.方法简单.仿真证明了计算结果的正确.

Keywords [机器人逆运动学; 算法; 解析解](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: