

论文与报告

6-6 SPS 6自由度Stewart并行机构位姿正解单解存

[吕崇耀](#)

(华中理工大学机械科学与工程学院)

Abstract 在获得了6-6自由度Stewart 并行机构位姿正解的基础上,进一步提出了6-6自由度Stewart 并行机构位姿正解单解存在的条件. 数字模拟结果显示了该条件的适用性.

Keywords [6自由度Stewart并行机构; 运动学位姿正解](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24