

论文与报告

## 虚拟轴数控机床刀具运动状态的实时规划

[周凯](#)

(清华大学精仪系机器人室)

**Abstract** 提出了虚拟轴数控机床的递阶控制方法, 并着重介绍了递阶控制的第一级——刀具运动状态实时规划所涉及的切削路径生成、刀具运动路径计算和刀具运动姿态规划三个关键问题的求解过程, 为虚拟轴机床数控系统的研究开发奠定了必要的理论与技术基础.

**Keywords** [虚拟轴机床](#); [数控](#); [路径](#); [姿态](#); [实时规划](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TH16