

## 论文与报告

## 一种四自由度并联机构的误差分析及其标定补偿

[刘红军](#) [龚民](#) [赵明扬](#)

()

**Abstract** 针对一种四自由度并联机构进行了运动学分析,在此基础上以摄动法建立了其误差模型,明确了各误差源对末端位姿的影响.在对并联机构的标定技术进行简单介绍后,说明了对该机构误差模型中的机构参数进行标定的两种方法,介绍了标定装置、标定算法及标定过程.最后采用Matlab对基于逆解的标定方法进行了仿真,并对仿真结果进行了分析.

**Keywords** [并联机构](#); [误差模型](#); [运动学标定](#); [优化](#)

收稿日期 2004-4-22 修回日期

通讯作者 刘红军

DOI

PACS: TP24