

论文与报告

全柔性机器人机构的结构构型研究

[于靖军](#) [宗光华](#) [毕树生](#)

(北京航空航天大学机器人研究所)

Abstract 本文对全柔性机器人机构的结构构型问题进行了系统的讨论: 首先从应用层面上对全柔性机器人机构进行了分类, 着重讨论了并联机构与全柔性机器人机构之间存在的有机联系. 通过对并联机构的结构及柔性铰链的几何模型进行系统的总结, 为全柔性机器人机构“型”的选择与构筑提供了丰富的素材. 此外, 还重点讨论了对全柔性机器人机构的性能产生较为显著影响的结构布局问题.

Keywords [全柔性机构](#); [柔性铰链](#); [结构构型](#); [并联机构](#); [机器人](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24