

论文与报告

柔性机器人协调操作闭链负载机构的一般模型

[窦建武](#) [余跃庆](#)

(北京工业大学机电学院)

Abstract 本文利用闭链刚性负载内部运动参数之间的微分关系,在单柔性机器人有限元动力学模型基础上,建立了系统的运动学和动力学协调约束条件,首次导出了基于负载运动任务参数的柔性机器人协调操作闭链刚性负载的动力学方程,并给出了两3R柔性机器人协调操作刚性四杆机构的仿真算例.

Keywords [柔性机器人](#); [协调操作](#); [闭链](#); [动力学](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24