

论文与报告

曲线轮廓机器人及其结构设计

[李银胜](#) [张和明](#) [金万敏](#)

(清华大学)

Abstract 曲线轮廓三杆机器人是一种形状独特、概念新颖的仿生机器人。利用激振及杆与杆、杆与地面之间的作用力，它将常规机器人机构视为阻力的重力转化为驱动力，并可模仿动物进行不受冲击的转倒、起立以及蠕动、爬台阶等多项运动，具有积极的意义。本文对它的结构、运动原理和运动学设计进行了讨论。

Keywords [仿生机器人](#); [运动控制](#); [结构设计](#); [动态干涉力](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24