

论文与报告

两柔性机器人协调操作的动力学模型及其逆动力学分析

[窦建武](#) [余跃庆](#)

(北京工业大学)

Abstract 柔性机器人动力学是当前机器人研究的热点, 而其协调操作问题目前仍为空白. 本文首次建立了柔性机器人协调操作刚性负载的动力学模型, 利用有限元法和Lagrange方程, 在柔性机器人协调操作的运动学和动力学协调约束条件基础上, 推导出系统的动力学方程, 提出了其逆动力学问题的解决方案, 并成功给出了平面两3R柔性臂协调操作的数值算例.

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

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24