

论文与报告

基于差动机构的五连杆式人机合作机器人的动力学分析

[张立勋](#) [路敦民](#) [王岚](#) [沈锦华](#) [R. Bernhardt](#)

()

Abstract 介绍了一种基于差动机构的新型CVT连续变速传动机构, 通过CVT之间的不同耦合方法, 构成了并联式和串联式人机合作机器人. 分析了基于差动机构的人机合作机器人的工作原理, 建立了差动机构的动力学模型. 以五连杆式人机合作机器人为研究对象, 分别建立了串联式和并联式人机合作机器人的动力学模型. ? ?

Keywords [人机合作机器人; 五连杆机构; 连续变速传动机构; 差动机构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24