

论文与报告

机械手空间圆弧运动的一种有效轨迹规划方法

[吴镇炜](#) [谈大龙](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所)

Abstract 本文提出了机器人末端过空间三点作空间圆弧运动的一种有效轨迹规划方法,并成功地应用于我们开发的电子装配机器人中. 理论分析与实验分析的结果一致.

Keywords [机器人](#); [圆弧运动](#); [轨迹规划](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: