

论文与报告

具有柔性关节和柔性杆的空间机器人频率特性

[张绪平](#) [余跃庆](#)

(北京工业大学基础科学部)

Abstract 借助于柔性转子梁单元的动力学模型, 通过一个空间 4 杆机器人的数值模拟, 研究了综合考虑杆和关节柔性的空间机器人的固有频率与其结构参量之间的内在关系, 并从理论上进行了分析. 同时, 讨论了柔性机器人的频率特性及动态响应的一些规律.

Keywords [柔性空间机器人; 固有频率; 动态响应](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: