

论文与报告

机器人模块化的结构设计研究

[费燕琼](#) [赵锡芳](#)

(上海交通大学机器人研究所)

Abstract 对模块机器人的结构进行分析设计,以长方体作为连杆模块,归纳出9种模块联结方式,3种关节模块形式,根据Pickler坐标法,建立各种模块的坐标系及相应的数学表达式组.

Keywords [模块机器人](#); [连杆模块](#); [关节模块](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24