

عنوان مقاله:

تحلیل و مدلسازی رباتهای همکار برای جابه جا کردن یک جسم انعطاف پذیر

محل انتشار:

هفتمین کنفرانس دانشجویی مهندسی مکانیک (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 4

نویسندگان:

زهرا احمدی مقدم - دانشکده مکانیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد خمینی شهر

مصطفی غیور - دانشکده مکانیک، دانشگاه آزاد اسلامی واحد خمینی شهر

خلاصه مقاله:

این مقاله مسیر حرکت یک جسم انعطاف پذیر توسط یک ربات همکار را مورد بررسی قرار داده است و اثرات ناشی از انعطاف پذیر بودن جسم را بر روی زوایای لینک ها با استفاده از شبیه سازی رباتها نمایش داده و در نهایت با استفاده از روش کنترل مودها سعی شده است که میزان اختلاف زوایای لینک ها بین دو حالت جسم صلب و انعطاف پذیر به کمترین مقدار ممکن کاهش پیدا کند

کلمات کلیدی:

رباتهای همکار، طراحی مسیر، کنترل، جسم انعطاف پذیر، دینامیک

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/236519>

