

## عنوان مقاله:

طراحی مسیر با حداقل زمان برای حرکت بازوهای ربات در محیط کار با مانع

## محل انتشار:

چهاردهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1385)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

## نویسندگان:

احمد کمالی نجف آبادی - دانش آموخته دوره کارشناسی ارشد دانشکده مهندسی برق، دانشگاه صنعتی اصفهان

مهدی کشمیری - استادیار دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان

جواد عسگری - استادیار دانشکده مهندسی برق، دانشگاه صنعتی اصفهان

## خلاصه مقاله:

طراحی مسیر حرکت یک ربات از مسایل اساسی رباتها می باشد. اخیراً استفاده از محاسبات نرم و تکنیکهای هوش مصنوعی در طراحی مسیر بهینه رباتها توجه محققین را به خود جلب نموده است. در این مقاله با توجه به کاربرد منطق فازی در حل مسائل هوشمند و کارائی الگوریتم ژنتیک در یافتن متغیرهای بهینه، روشی جدید برای طراحی مسیر حرکت یک بازوی ربات دومیله ای صفحه ای، در حضور موانع ثابت ارائه شده است. بهینه سازی مورد نظر در این تحقیق بهینه سازی زمانی بوده که برای ارزیابی روش استفاده شده، ابتدا طراحی مسیر در یک محیط بدون مانع انجام گرفته و سپس طراحی در چند محیط کاری متفاوت نشان داده شده است.

## کلمات کلیدی:

طراحی مسیر - بازوهای ربات - منطق فازی - الگوریتم ژنتیک

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/27862>

