

## عنوان مقاله:

سیمولینک و کنترل ربات مفصلی کشویی

## محل انتشار:

همایش ملی الکترونیک دستاوردهای نوین در علوم مهندسی و پایه (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 9

## نویسنده:

مازیار باصری - دانشکده ی مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اراک

## خلاصه مقاله:

براساس تصویری از حرکت لینکهای این ربات به معرفی روابط دینامیکی و سینماتیکی آن می پردازیم. در ابتدا مبنا را ربات مفصلی دو لینکی قرار می دهیم و در ادامه لینک کشویی و کلیه ی نیروهای خارجی را در نظر می گیریم. از آنجایی که ربات مفصلی کشویی بشکل مجازی تصویر می گردد براین اساس الگوریتمی که برای سیستم دینامیکی ایجاد می کنیم متفاوت است. از این رو در اینجا برای دینامیک ربات که در حقیقت دینامیک معکوس است ورودی آن را گشتاورها و نیروی وارد بر لینک کشویی است و خروجی آن زاویه و شعاع لینکها ی ربات است که به عنوان ورودی وارد معادلات سینماتیک شده که در نهایت مختصات حرکتی را به ما می دهد در ادامه براساس سیمولینکی که برای ربات تعریف کردیم کنترل می گذاریم و مدل را شبیه سازی کرده در آخر نتایج را بررسی می کنیم

## کلمات کلیدی:

ربات کشویی مفصلی ، کنترل و سیمولینک ربات

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/304111>

