

## عنوان مقاله:

بهینه سازی چند هدفه شاخص های سینماتیکی ربات کابلی شش درجه آزادی

## محل انتشار:

اولین کنفرانس سراسری توسعه محوری مهندسی عمران، معماری، برق و مکانیک ایران (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 13

## نویسندگان:

مهران محمودی آذر - دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل، دانشکده مهندسی مکانیک

محمدحسن قاسمی - استادیار، دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل، دانشکده مهندسی مکانیک

حمیدرضا محمدی دانیالی - دانشیار، دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل، دانشکده مهندسی مکانیک

## خلاصه مقاله:

در این مقاله به مطالعه طراحی بهینه ربات کابلی شش درجه آزادی براساس بهینه سازی تک هدفه و چندهدفه باکمک روش الگوریتم بهینه سازی اجتماع ذرات پرداخته میشود توابع هدف مورد استفاده شاخصهای سینماتیکی GDI و GDU و GS و GSU می باشند باترکیب این شاخص ها شاخص عملکرد ترکیبی مشخص و برای بدست آوردن پارامترهای بهینه ربات مانند اندازه صفحه ثابت و متحرک و شکل های هندسی هر دو صفحه بهینه سازی صورت میگیرد نتایج بهینه سازی اثربخشی روش پیشنهادی را نشان میدهد

## کلمات کلیدی:

طراحی بهینه ، ربات کابلی ، بهینه سازی چندهدفه ، الگوریتم بهینه سازی اجتماع ذرات ، شاخص سینماتیکی ، صفحه ثابت ، صفحه متحرک

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/326224>

