

## عنوان مقاله:

بررسی سینماتیک ربات موازی دو درجه آزادی PRRRR

## محل انتشار:

دومین کنفرانس بین المللی دستاوردهای نوین در علوم مهندسی و پایه (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

## نویسندگان:

احمد کرد - دانشجوی کارشناسی ارشد ، دانشگاه صنعتی اراک

محمد گهری - استادیار، دانشگاه صنعتی اراک

## خلاصه مقاله:

در این تحقیق یک ربات دو درجه آزادی موازی PRRRR در نظر گرفته شده است و سپس سینماتیک ربات مورد تحلیل قرار گرفته است. برای این منظور روابط سینماتیک مستقیم و سینماتیک معکوس بدست آمده است سپس با استفاده از این روابط فضای کاری ربات رسم شده است. همچنین با بدست آوردن ماتریس ژاکوبین مکانیزم ، حالت های تکین ربات بدست آمده است . در ادامه با شبیه سازی ربات در نرم افزار Adams و با تعیین یک هدف برای ربات که رسم بیضی می باشد نحوه تغییرات عملگرها برای انجام این هدف محاسبه شده است . همچنین سرعت و شتاب عملگرها در این حالت بدست آمده و مورد تحلیل قرار گرفته است.

## کلمات کلیدی:

ربات موازی ، سینماتیک ربات ، فضای کاری ، حالت های تکین

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/358830>

