

## عنوان مقاله:

حل سینواتیک معکوس بازوی سه لینکه ربات به کمک الگوریتم بهبود یافته کرم شب تاب

## محل انتشار:

ششمین کنفرانس مهندسی برق و الکترونیک ایران (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 1

## نویسندگان:

نوید مشتاقی یزدانی - کارشناسی ارشد مکترونیک دانشگاه تهران

مسعود شریعت پناهی - دانشیار دانشکده فنی دانشگاه تهران، دانشکده مهندسی مکانیک

## خلاصه مقاله:

در این مقاله روش جدیدی جهت حل سینماتیک معکوس بازوی سه لینکه ربات، با دقت خطای بسیار کم و سرعت بالا ارائه گردید. روش پیشنهادی قادر به کمینه کردن انرژی مصرفی و مسیر حرکت مفاصل در حین رسیدن به هدف با توجه به دو قید گشتاور و زاویه دوران مفاصل می باشد. کارایی روش مزبور از طریق مقایسه نتایج بدست آمده با نتایج حاصل از شبیه سازی الگوریتم های PSO و GBMO و ژنتیک که از بهترین الگوریتم های گزارش شده برای حل این گونه از مسائل می باشند مورد ارزیابی قرار می گیرد.

## کلمات کلیدی:

بازوی سه لینکه ربات، الگوریتم کرم شب تاب، بهینه سازی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/384163>

