

## عنوان مقاله:

طراحی، کنترل و شبیه سازی دست رباتیک برای گرفتن اجسام حساس

## محل انتشار:

دومین همایش ملی پژوهش های کاربردی در برق، مکانیک و مکاترونیک (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 10

## نویسندگان:

دکتر احمد قنبری - دانشکده ی مهندسی فناوری های نوین، دانشگاه تبریز، تبریز

زهرا سادات نوابی - دانشکده ی مهندسی فناوری های نوین، دانشگاه تبریز، تبریز

## خلاصه مقاله:

از آنجا که ربات ها برای کار در محیط کاری انسان نیاز به بازوی ماهر همه کاره ای با قابلیت های دست انسان دارند، ساخت دست های رباتیک با قابلیت های دست انسان یکی از موضوعات مورد توجه در رباتیک بوده است. همچنین تولید دستهای پروتز رباتیک نیز از دیگر کاربردهای دست های رباتیک می باشد. هدف از این پژوهش ارائه طراحی و روشی برای کنترل نیروی وارده از طرف انگشتان دست رباتیک هنگام گرفتن اجسام بوده است. مبنای این پروژه بر استفاده از داده های حسگر لاسه برای اندازه گیری مقدار نیروی اعمالی و کنترل نیروی وارد شده به جسم گرفته شده است. در این پژوهش ابتدا انگشتان دست رباتیک طراحی و در نرم افزار Adams شبیه سازی شده سپس الگوریتم کنترلی متناسب با این طراحی و در راستای وظیفه در نظر گرفته شده برای این انگشتان ارائه و روی دست شبیه سازی شده در آدامز اعمال شده است.

## کلمات کلیدی:

دست رباتیک، شبیه سازی، کنترل نیرو، آدامز، گرفتن اجسام

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/387215>

