

عنوان مقاله:

الگوریتم محاسبه فضای کاری ربات هگزاگلاید CRS-6

محل انتشار:

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

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

مهدی رستار - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل

حمید رضا محمدی دانیالی - دانشیار، دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل

خلاصه مقاله:

این مقاله ابتدا به بررسی روش های قبلی محاسبه فضای کاری پرداخته است. در ادامه به نقص های این روش ها اشاره شده است. از جمله این نقص ها، زمان زیاد و عدم امکان محاسبه تمام فضای کاری می باشد. از آنجا که مباحث مربوط به ربات ها همواره با بهینه سازی همراه است و این مقوله تکرار محاسباتی زیادی را می طلبد، در نتیجه کاهش زمان محاسبات از اهمیت زیادی برخوردار است. بنابراین الگوریتم جدیدی برای محاسبه فضای کاری ربات ارائه گردیده است. و گام به گام اصلاحاتی جهت کاهش زمان محاسبات صورت گرفته است. در ادامه با استفاده از این الگوریتم با دقتی قابل قبول حجم فضای کاری برای ربات نمونه انجام شده است.

کلمات کلیدی:

فضای کاری، ربات هگزا گلاید، الگوریتم محاسبه فضای کاری

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/387424>

