

عنوان مقاله:

تحلیل اثر بازه های تغییر ابعاد ساخت یک ربات کارتزین به روش خطی سازی مستقیم (DLM)

محل انتشار:

اولین کنفرانس مهندسی قابلیت اطمینان سامانه های هوافضایی (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

امینی - دانشگاه صنعتی شریف، دانشکده مهندسی مکانیک

م رضائیان - دانشگاه صنعتی شریف، دانشکده مهندسی مکانیک

خلاصه مقاله:

در این مقاله یک ربات کارتزین با استفاده از روش خطی سازی مستقیم (DLM) تحلیل و بررسی شده است و براساس بازه تغییر ابعاد ساخت تک تک قطعات، دقت مکان دهی مچ ربات محاسبه شده است. در کاربرد ربات ها دقت مکان دهی مچ ربات از اهمیت ویژه ای برخوردار است. بنابراین در طراحی یک ربات باید بازه های تغییر ابعاد ساخت آن به گونه ای تعیین شود که ربات پس از ساخت، دقت مورد نیاز برای کار در نظر گرفته شده را دارای باشد. برای رسیدن به این منظور باید از روشهای تحلیل بازه های ابعادی استفاده کرد.

کلمات کلیدی:

تحلیل بازه تغییر ابعاد، خطی سازی مستقیم، ربات کارتزین، تلرانس، DLM

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/73503>

