

## عنوان مقاله:

طراحی و ساخت رابط انعطاف پذیر برای انجام مونتاژهای دقیق بوسیله ربات

## محل انتشار:

دومین کنفرانس بین المللی و هشتمین کنفرانس ملی مهندسی ساخت و تولید (سال: 1386)

تعداد صفحات اصل مقاله: 12

## نویسندگان:

مهدی شفیعی - کارشناس ارشد مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

سیدمهدی رضاعی - دانشیار دانشکده مکانیک، دانشگاه صنعتی امیرکبیر

## خلاصه مقاله:

توسعه و بهینه سازی عملیات مونتاژ نقش مهمی را در افزایش کیفیت، کاهش هزینه و زمان تولید ایفا می کند اجرای سیستمهای مونتاژ اتوماتیک در جهت توسعه امر مونتاژ می باشد با توجه به تنوع روزافزون نیاز بازار و لزوم تولید در دسته های کوچک و متنوع، صنایع تولیدی قطعات ناگزیر به ارائه سیستمهای مونتاژ انعطاف پذیر می باشند استفاده از ربات تا حد زیادی انعطاف پذیری را برای سیستم های مونتاژ به همراه دارد اما به کارگیری ربات در عملیات مونتاژ با موانعی نظیر خطاهای موقعیتی و جهتی موجود بین قطعات مونتاژی در حین مونتاژ روبرو است هر دو خطای زاویه ای و موقعیتی که بخاطر مشخص نبودن موقعیت برخورد قابل پیش بینی نیستند منجر به عدم موفقیت عملیات مونتاژ می شوند. دراین مطالعه جهت ایجاد امکان بکارگیری رباتدر اجرای سلول اتوماسیون مونتاژ طراحی و ساخت رابط انعطاف پذیر و عملکرد آن به عنوان راهکاری مناسب برای انجام مونتاژ در حضور خطاها توسط ربات، مورد بررسی قرار می گیرد.

## کلمات کلیدی:

سیستم های مونتاژ انعطاف پذیر، رابط انعطاف پذیر

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/81584>

