

## عنوان مقاله:

توالی سازی بهینه ی روبات های صنعتی از طریق کنترل بهینه

## محل انتشار:

اولین کنفرانس ملی تحقیقات بنیادین در مهندسی مکانیک (سال: 1397)

تعداد صفحات اصل مقاله: 17

## نویسندگان:

میلاذ اسماعیل وندی - دانشجو کارشناسی ارشد مکاترونیک. دانشگاه ایوان کی

مصطفی سیاح - استاد مدعو دانشگاه ایوانکی

## خلاصه مقاله:

در یک واحد تولیدی برای محصولات مونتاژ شده ی پیچیده، ممکن است از صدها روبات برای عملیات اتصال و کنترل استفاده شود. بنابراین پیشرفت در حرکت روبات می تواند تاثیر بالایی بر کاربرد تجهیزات و مصرف انرژی داشته باشد. با ترکیب الگوریتم های اخیر برای کنترل بهینه ی شمارشی بدون برخورد و توالی سازی بهینه، می توان مصرف انرژی را بدون قربانی کردن زمان چرخه کاهش داد. این الگوریتم با موفقیت بر نمونه های صنعتی متعدد اعمال شده است و نشان می دهد که می توان از روش پیشنهادی به شکل موثری و در جهت یافتن راه حل های کارآمد و سریع انرژی در برنامه های کاربردی استفاده کرد.

## کلمات کلیدی:

مونتاژ، کنترل بهینه، تولید، روباتیک، توالی سازی، جوشکاری

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/862992>

