

## عنوان مقاله:

حل سینماتیک معکوس و سینماتیک مستقیم ربات موازی سه درجه آزادی کروی مچ سریع

## محل انتشار:

چهارمین کنفرانس سراسری دانش و فناوری مهندسی مکانیک و برق ایران (سال: 1397)

تعداد صفحات اصل مقاله: 9

## نویسندگان:

رامین قائدرحمتی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه صنعتی امیرکبیر تهران

بهنام هنرمندی - فارغ التحصیل مهندسی مکانیک دانشگاه آزاد اسلامی، واحد قزوین

## خلاصه مقاله:

در این مقاله تحلیل سینماتیک ربات موازی کروی فضایی به نام مچ سریع ارائه شده است. مچ سریع یک ربات موازی RRR3 سه درجه آزادی چرخشی می باشد که محور همه ی مفاصل مجاور عمود برهمند. در این مقاله RRR موازینشان داده می شود که دینامیک مستقیم و معکوس ربات برخلاف ربات های موازی دیگر که حل دشواری دارند؛ دارای یک رابطه ی هندسی ساده می باشد. در پایان جهت صحت گذاری جواب های ارائه شده، نتایج حاصل با نتایج دست آمده از حل نرم افزار ADAMS مقایسه شده اند.

## کلمات کلیدی:

ربات موازی، ربات موازی کروی فضایی، مچ سریع، سینماتیک مستقیم، سینماتیک معکوس ADAMS

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/882062>

