

عنوان مقاله:

تولید مسیر روبات در فضای کاری همراه با موانع متحرک با استفاده از تکنیکهای کنترل بهینه

محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 5

نویسندگان:

احمد باقری - دانشیار گروه مهندسی مکانیک دانشگاه گیلان

مجتبی ملکی کیجانکی - کارشناسی ارشد

بهرنگ علیمحمدی - کارشناسی ارشد

خلاصه مقاله:

روباتها سیستم های مکانیکی برنامه پذیری هستند که برای انجام تعداد زیادی از کارهای تکراری طراحی شده اند. در محیطهای صنعتی با افزایش تولید کاهش هزینه مربوط به عملکرد و نگهداری روباتها با کاهش مقادیر دینامیکی در انجام یک وظیفه مشخص حاصل می شود.

کلمات کلیدی:

بازوی مکانیکی، کنترل بهینه چند ضابطه ای، تولید مسیر، دوری از مانع

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90868>

