

عنوان مقاله:

کالیبراسیون سینماتیک و پیش بینی خطاهای موقعیت دهی برای یک بازوی رباتیک

محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

محرم حبیب نژادکورايم - استاد دانشگاه علم و صنعت ایران دانشکده مکانیک

بهنام حسین خانی - دانشجوی کارشناسی ارشد

خلاصه مقاله:

یک متد برای کالیبراسیون سینماتیک مدل مبنا از طریق شناسایی پارامترهای سینماتیک برای بازوهای رباتیک در این مقاله ارائه شده است. برای این هدف یک رهیافت غیرخطی حداقل مربعات غیرخطی انتخاب شده است.

کلمات کلیدی:

کالیبراسیون ربات، شناسایی پارامترها، تخمین خطا، چند جمله ای فوریه

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/91009>

