

عنوان مقاله:

تحلیل روبات موازی کارتیزین براساس شاخص KAIT

محل انتشار:

ششمین کنگره سراسری فناوریهای نوین ایران با هدف دستیابی به توسعه پایدار (سال: 1396)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

ایمان خادمی - دانشجوی مقطع کارشناسی ارشد مکانیک ساخت و تولید دانشگاه آزاد اسلامی واحد کرمان،

سیدعلی میرنجفی زاده - مربی گروه مکانیک دانشگاه آزاد اسلامی واحد کرمان

خلاصه مقاله:

روبات های موازی کارتیزین امروزه به دلیل دارا بودن برتری های خاص نسبت به روبات های سریال مورد توجه بسیاری از محققان و پژوهشگران قرار گرفته اند که در حال حاضر نمی توان کاربرد آنها را در زمینه صنعت و پزشکی نادیده گرفت. طراحی و تحلیل روبات های موازی بر مبنای شاخص های مختلفی انجام می گیرد. از جمله این شاخص ها می توان به دقت سینماتیکی، تحرک پذیری، سختی، اندیس سینماتیکی فراگیر، ایزوتروپی و ... نام برد. در طراحی ایزوتروپی امکان حرکت یکسان روبات در همه ی جهات به طور یکنواخت بررسی می شود اما ممکن است برای یک کار خاص، دقت حرکت در یک جهت از الویت خاصی برخوردار باشد که با توجه به حرکت روبات مشخص می شود. در این پژوهش شاخص دقت برتری جهتی حرکت روبات موازی صفحه ای مورد بررسی قرار گرفته است.

کلمات کلیدی:

روبات موازی، دقت سینماتیکی، تحرک پذیری، شاخص دقت برتری جهتی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/703215>

