

عنوان مقاله:

برنامه ریزی حرکت و برنامه ریزی برای همکاری انسان و ربات صنعتی

محل انتشار:

کنفرانس ملی کاربرد فناوری های نوین در علوم و مهندسی، برق و کامپیوتر و IT (سال: 1396)

تعداد صفحات اصل مقاله: 10

نویسنده:

سلیمان احمدی مسلمان - دانشجوی کارشناسی ارشد مکانیک گرایش مکاترونیک دانشگاه عالی ایوانکی

خلاصه مقاله:

تغییر در فن آوری های ایمنی پای سلول های رباتیک را در کنار کارگران انسانی در صنعت واقعی باز کرده اند. سناریوها. با این حال فقدان روش شناسایی برای تولید موثر برنامه ریزی حرکت و تعاون و همکاری ربات های انسانی (HRC) گسترش سیستم های HRC را محدود کرده است. روش های استاندارد با توجه به تغییرات بالا در زمان اجرای ربات به طور مداوم حرکت ربات را برای تامین ایمنی انسان تغییر می دهد. در این زمینه، مقاله نوآوری را معرفی می کند. برنامه ریزی حرکت یکنواخت و برنامه ریزی زمانبندی که (i) مجموعه ای از مسیرهای ربات برای هر کار و همچنین یک فاصله در زمان اجرای ربات برای هر مسیر فراهم می کند و (ii) بهینه سازی، در مراحل زمانی مربوطه، یک برنامه کاری، به حداقل رساندن زمان چرخه از طریق انتخاب مسیر، توالی کار و تخصیص وظیفه انجام میدهد. کاربرد در رویکرد به یک مورد صنعتی ارائه شده و مورد بحث قرار گرفته است

کلمات کلیدی:

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/748444>

