



بررسی رباتهای جوشکار بر روی مسیرهای پیوسته و منحنی الشکل

۸

خلیل فرنگدوست^۱، محمد گلستانی صحت^۲

دانشگاه فردوسی مشهد - دانشکده مهندسی

مشهد - صندوق پستی ۹۱۷۷۵-۱۱۱

farhang@ferdowsi.um.ac.ir

چکیده

در این مقاله حرکت رباتهای جوشکار برای جوشکاری منحنی الشکل مورد تحلیل قرار گرفته است. جوشکاری مسیری منحنی الشکل بوسیله روبات هدفی است که در این مقاله آن را دنبال می کنیم. جوشکاری رباتیک یک پروسه پیچیده می باشد که با همکاری چندین manipulator به انجام می رسد. لذا یک ایستگاه جوشکاری رباتیک (welding robotic station) لازم می باشد که ما در این مقاله به قسمتهای مختلف آن می پردازیم. بررسی حرکت ربات جوشکار سینماتیک و کنترل مسیر آن از جمله کارهایی است که باید انجام شودیکی از فاکتورهای اصلی درامر کیفیت جوش بهینه سازی جهت آن نسبت به میدان گرانش می باشد که در قسمت استقرار دهنده (positioner) به این موضوع پرداخته می شود.