

งานวิจัยมีวัตถุประสงค์การวางแผนการกำหนดการเคลื่อนที่ของแขนกลซึ่งเป็นงานที่ซับซ้อนและสำคัญในการออกแบบและการประยุกต์ใช้งานต่าง ๆ งานวิจัยได้นำโปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่ได้รับการพัฒนาใหม่เพื่อให้สอดคล้องของการวางแผนการกำหนดการเคลื่อนที่ที่เหมาะสมที่สุดเพื่อให้มีประสิทธิภาพในการกำหนดพื้นที่และการเคลื่อนที่แขนกลโดยภายใต้ในการบังคับแขนกลจะทำให้เคลื่อนที่และควบคุมผลการได้มีประสิทธิภาพตามฟังก์ชันที่กำหนดแขนกลที่นำมาใช้ในงานวิจัยเป็นแขนกลที่มีอยู่เดิมโดยนำไปพัฒนาการเคลื่อนที่ให้ดียิ่งขึ้นเมื่อกำหนดการเคลื่อนที่และสามารถควบคุมได้ทำให้ไปตามที่วัตถุประสงค์ที่ตั้งไว้

Abstract

192366

Planning of manipulator pose trajectory is a crucial role and application of manipulator in task space. This paper presents a unified approach to optimal pose planning trajectory for manipulator in program computer. The manipulator pose ruled surface is formed as a motion locus of configuration vector. The planning of manipulator pose trajectory is accomplished through the way of generating and optimizing manipulator pose ruled surfaces under the constraints of kinematics and dynamics for function motion and optimal control.