



[首页](#) [本刊简介](#) [编委会](#) [收录情况](#) [投稿指南](#) [网上订阅](#) [广告指南](#) [兵工学会](#) [联系我们](#)

文章详情

稿件标题: 自动装填机械手的运动学分析与仿真

稿件作者: 梁亮, 陈龙淼, 蒋清山

栏目名称: 装备理论与装备技术

关键词: 自动装填系统; 机械手; 运动学

文章摘要: 在研究机械手运动学的领域, 运动学方程的建立与轨迹规划一直是研究重点和难点。为研究某大口径自行火炮自动装填机械手的运动规律, 利用D-H参数方法建立了机械手系统的运动学模型, 并求得机械手的运动方程。在Matlab环境下, 利用Robotics toolbox工具箱编制了程序语句, 对机械手的轨迹规划进行了仿真, 直观地显示了机械手各关节的运动过程及轨迹。利用动力学仿真软件Recurdyn在规定的动作时序下进行仿真, 将所得结果与在Matlab环境下所得结果进行对比, 验证了模型设计参数的正确性, 得到了与设计指标相符合的仿真数据, 为加工该自动装填机械手物理样机提供了理论依据。

收录刊物: 2015年05期

稿件基金:

引用本文格式: 梁亮, 陈龙淼, 蒋清山. 自动装填机械手的运动学分析与仿真 [J] .四川兵工学报, 2015(5):49-52.

LIANG Liang, CHEN Long miao, JIANG Qing shan.Kinematics Analysis and Simulation of Auto Loading Manipulator [J] Journal of Sichuan Ordnance,2015(5):49-52.

浏览次数: 304

下载次数: 225

[免费下载全文](#)

[下载PDF阅读器](#)

地址: 重庆市巴南区红光大道69号 重庆理工大学明德楼6楼614室 邮编: 400054

电话: 023-68852703 传真: 023-68852703 邮箱: bqzbgcxb@126.com

您是第 1833251 位访问者

[前台管理](#) [工作入口](#)