

Шатохін В.М., Грицан А.О., Україна, Харків

ПРО ДОСЛІДЖЕННЯ ПЕРЕХІДНИХ І УСТАЛЕНИХ РЕЖИМІВ У ВІБРАЦІЙНИХ МОНТАЖНИХ ПРИСТРОЯХ ДЛЯ СКЛАДАЛЬНИХ РОБОТІВ

Розроблено математичну модель вібраційного монтажного пристрою для складального робота, що дозволяє досліджувати процес пуску, усталенні режими, просторові рухи точок деталі, яка монтується, а також двопараметричну модель регульованого запуску електродвигуна з дебалансом. Приведено результати розрахункових досліджень.

Шатохин В.М., Грицан А.А., Украина, Харьков

ОБ ИССЛЕДОВАНИИ ПЕРЕХОДНЫХ И УСТАНОВИВШИХСЯ РЕЖИМОВ В ВИБРАЦИОННЫХ МОНТАЖНЫХ УСТРОЙСТВАХ ДЛЯ СБОРОЧНЫХ РОБОТОВ

Разработана математическая модель вибрационного монтажного устройства для сборочного робота, позволяющая исследовать процесс механизма, установившиеся режимы, пространственные движения точек монтируемой детали, а также двухпараметрическую модель регулируемого запуска электродвигателя с дебалансом. Приведены результаты расчетных исследований.

Shatokhin V.M., Grizan A.A., Ukraine, Kharkov

ABOUT STUDY CONNECTING AND FORMED MODE IN VIBRATORY ERECTION DEVICE FOR ADJUSTMENT ROBOT

The mathematical model of vibratory erection device for adjustment robot, which allows research the starting process, formed modes, spatial movements of any point assembled detail, is developed. Two-parameter model of the controlled electric motor start with eccentric is offered. Results of calculated researches of the dynamic processes at montage of the concrete detail are produced.