

Grzegorz Ilewicz, Lucyna Leniowska. **Dynamika robota medycznego z otwartym łańcuchem kinematycznym w stanach nieustalonych z zastosowaniem metody elementów skończonych.**
Katedra Mechatroniki i Automatyki, Wydział Matematyczno - Przyrodniczy, Uniwersytet Rzeszowski.

STRESZCZENIE

W pracy przedstawiono analizę dynamiki efektora robota medycznego o strukturze otwartej. Analiza uwzględnia odkształcenia układu pojawiające się w trakcie ruchu. Efektor posiada sześć stopni swobody w konfiguracji RRRS. Zadano wartości prędkości w złączach. Dla przyjętych warunków brzegowych uzyskano wartości przemieszczeń i naprężeń. Do obliczenia rozwiązania modelu dyskretnego w stanach przejściowych wykorzystano siatkową aproksymacyjną metodę elementów skończonych FEM.