

## عنوان مقاله:

بررسی پایداری ربات مار مانند در حرکت موج شکل

## محل انتشار:

نوزدهمین همایش سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1390)

تعداد صفحات اصل مقاله: 4

## نویسندگان:

ارمین ایلدرمی لطف اباد - دانشجوی کارشناسی، دانشگاه فردوسی مشهد

سینا مولوی پور - دانشجوی کارشناسی، دانشگاه فردوسی مشهد

هادی کلانی - دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشگاه فردوسی مشهد

علیرضا اکبرزاده - دانشیار دانشگاه فردوسی مشهد

## خلاصه مقاله:

رباتهای مار مانند برای انجام دادن ماموریتهایی همچون اکتشاف، عملیات نجات، عملیات بازرسی پیشنهاد شدهاند. تعدادی از انواع حرکت در این چند سال مورد بررسی قرار گرفته اند. دو مدل اصل صفحه ای، حرکت سرپنتین (یا حرکت افقی) و حرکت موج شکل (یا حرکت عمودی) در ربات مار مورد استفاده قرار میگیرند. حرکت عمودی دارای ویژگیهای زیادی نسبت به حرکت افقی میباشد. در اینمقاله پایداری ربات مارمانند مور بررسی قرار گرفته است. همچنین تاثیر این پدیده بر میزان پیشروی و تغییر ارتفاع مرکز میانی ربات و مرکز جرم کل ربات مار مانند پرداخته خواهد شد. در این مقاله از نرم افزارهای وباتس، سیمکانیک متلب و ادمز استفاده شده است.

## کلمات کلیدی:

ربات مارمانند- حرکت موج شکل- پایداری ربات مارمانند- تعدادنوسانها

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/114348>

