

عنوان مقاله:

مراحل گامبرداری نقصپذیر در ربات چهارپا با آرایش منظم چهار وجهی

محل انتشار:

چهاردهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق کشور (سال: 1390)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

سجاد مرادیان - دانشگاه علم و صنعت ایران

سمیه مرادیان - شرکت پتروشیمی تندگویان

مهدی مرادیان - دانشگاه صنعتی سهند تبریز

میلاذ مرادیان

خلاصه مقاله:

در این مقاله مراحل گامبرداری نقصپذیر ربات چهارپا با آرایش چهار وجهی منتظم پیشنهاد میشود. با استفاده از روابط ریاضی میزان پایداری، قابلیت چرخش و کشیدگی گام و ایستایش برای ربات بررسی میشود. نشان داده میشود که قابلیت چرخش ربات وابسته به مقدار نسبت عرض به طول ناحیهی قابل دستیابی نیست و مقادیر میزان پایداری و کشیدگی گام با افزایش نسبت عرض به طول ناحیهی قابل دستیابی افزایش مییابد. مراحل گامبرداری ربات با استفاده از مدلهای دوبعدی نشان داده میشود. در مدل پیشنهادی، حرکت ربات بصورت مرحله به مرحله و بدون همپوشانی مراحل بررسی میشود و تغییر مکان پاهای ربات بدون جهش انجام میشود

کلمات کلیدی:

ربات چهارپا، میزان پایداری، قابلیت چرخش، کشیدگی گام، ایستایش

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/121588>

