

عنوان مقاله:

زنجیره مارکف در ربات شش پا با گام برداری نقص پذیر

محل انتشار:

چهاردهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق کشور (سال: 1390)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

سجاد مرادیان - دانشگاه علم و صنعت ایران

کریم محمدی - دانشگاه علم و صنعت ایران

محسن حیدری کایدان - دانشگاه آزاد اسلامی واحد دزفول

خلاصه مقاله:

نقص در یک یا چند پای ربات شش پا ادامه ی حرکت آن را مختل می کند دراین مقاله برای تعدیل شرایط نامطلوب پیش آمده در اثر وقوع نقص در پاهای ربات راهکار استفاده ازافزونگی سخت افزاری ارائه می شود دراین روش از یک نمونه پای ربات با چهار مفصل حرکتی استفاده می شود الگوریتم حرکتی نقص - تعدیل پیشنهادی با تشریح گرافیکی نشان داده شده و زنجیره ی مارکف د رحالت مختلف وقوع نقص ترسیم و بررسی می شود د رنهایت فلوجارت استفاده از این رو ترسیم می گردد.

کلمات کلیدی:

نقص پذیری، افزونگی سخت افزاری، مدل نقص - تعدیل، زنجیره ی مارکف

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/121609>

