

عنوان مقاله:

مدت زمان گام برداری ربات شش پا، پنج پا و چهارپا با آرایش منتظم

محل انتشار:

سومین کنفرانس مهندسی برق و الکترونیک ایران (سال: 1390)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

سجاد مرادیان - دانشگاه علم و صنعت ایران

کریم محمدی - دانشگاه علم و صنعت ایران

فاطمه پورخدایار - موسسه مدرسان شریف

خلاصه مقاله:

در این مقاله الگوریتم نوین تعدیل نقص در ربات شش پا با استفاده از افزودن یک مفصل اضافی در پاهای ربات پیشنهاد می شود پس از وقوع نقص ربات می تواند از حالت شش پایی به حالت پنج پایی و چهار پایی برود در هرکدام از این حالات دوره ی گام برداری ربات متفاوت است و به تناسب آن مراحل گام برداری نیز تغییر خواهد کرد در این مقاله نشان داده می شوئد که با کاهش تعداد پاهای ربات تعداد این مراحل و همچنین مدت زمان گام برداری ربات افزایش می یابد.

کلمات کلیدی:

نقص پذیری، افزونگی سخت افزاری، مدل نقص - تعدیل، چینش منتظم

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/125426>

