

عنوان مقاله:

طراحی و ساخت یک ربات دوپای راهرونده سه درجه آزادی غیرفعال

محل انتشار:

سیزدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1384)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

احمد باقری - استادیار دانشکده فنی - دانشگاه گیلان

امیر حاجیلو - دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی مکانیک دانشکده فنی - دانشگاه گیلان

خلاصه مقاله:

طراحی و ساخت مکانیزم هایی که بتوان در آن یک حرکت روی سطح شیبدار را با توجه به نیروی ثقل ایجاد نمود، چندی است مورد توجه قرار گرفته است. در این مقاله طراحی و ساخت یک ربات دوپای راهرونده سه درجه آزادی ارائه شده است. این ربات با قرار گرفتن بر روی یک سطح شیبدار با شیب بسیار کم و بدون هیچگونه کنترل و تولید کننده نیرو به سمت پایین سطح شیبدار حرکت می کند. تنها نیروی موجود در این سیستم مکانیکی نیروی ثقل راهرونده می باشد که انرژی لازم برای حرکت را تامین می کند. نتایج بدست آمده از مدل فیزیکی ساخته شده با نتایج حاصل از شبیه سازی عددی مطابقت خوبی دارد

کلمات کلیدی:

ربات دوپای راهرونده غیرفعال - دینامیک غیر فعال - سیکل گام

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/26932>

