

عنوان مقاله:

مدلسازی آزمایشگاهی و کامپیوتری لوکوموشن اسکیت ماری

محل انتشار:

چهاردهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1385)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

علیرضا اصنافی - دانشجوی دکترا بخش مهندسی مکانیک دانشگاه شیراز

علی نیکبخت - دانشجوی کارشناسی ارشد بخش مهندسی مکانیک دانشگاه شیراز

مجتبی محزون - استادیار بخش مهندسی مکانیک دانشگاه شیراز

خلاصه مقاله:

به حرکت‌هایی که در آنها حرکت خالص یک سیستم بوسیله تغییرات پریودیک اجزای سیستم همراه قیود ناشی از برهمکنش با محیط، تامین می‌گردد لوکوموشن (Locomotion) می‌گوییم مانند حرکت جانداران در طبیعت که یک جاندار با تغییرهای متناوب در اجزایی از بدنش که در بسیاری از اوقات همراه با برهمکنش با محیط اطراف نیز هست، حرکت‌های پیچیده ای را تولید میکند. در این مقاله یک روبات ورزشی بنام اسکیت ماری (Snakeboard) که صورتی جدید از اسکیت میباشد، بعنوان یک نمونه از لوکوموشن روباتها مورد مطالعه قرار گرفته است. لازم به ذکر است که در این مطالعه، مدلسازی کامپیوتری و ساخت نمونه آزمایشگاهی اسکیت ماری و بعضی از گیت‌های (Gait) اسکیت ماری مورد مطالعه قرار گرفته است.

کلمات کلیدی:

اسکیت ماری، لوکوموشن روباتها، سیستم‌های متقارن مقید، ارتباط افین

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/27440>

