

## عنوان مقاله:

معیار جدید پیش بینی حاشیه تعادل در راه رفتن یک ربات انسان نما با استفاده از خط گشتاور صفر

## محل انتشار:

پانزدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1386)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

## نویسندگان:

فرید جعفری - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه صنعتی شریف

سیدحسین تمدنی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه صنعتی شریف

سعید سهراب پور - استاد دانشگاه صنعتی شریف

علی مقداری - استاد دانشگاه صنعتی شریف

## خلاصه مقاله:

حفظ تعادل یک ربات انسان نما هنگام راه رفتن دارای بی-شترین اهمیت است. معیارهای گوناگونی برای پیش بینی وضعیت تعادل یک ربات دوپا ارائه شده است. مهمترین معیاری که امروزه در اکثر پژوهش ها به کار می رود، معیار نقطه گشتاور صفر می باشد با وجود اهمیت زیاد، تاکنون معیار مناسبی برای پیش بینی حاشیه تعادل ربات دوپا هنگام راه رفتن ارائه نشده است. در کار حاضر با استفاده از مفهوم نقطه گشتاور صفر، مفهوم جدیدی به نام خط گشتاور صفر معرفی می گردد. سپس نشان داده می شود که با استفاده از این مفهوم می توان معیار مناسبی برای تخمین حاشیه تعادل ربات دوپا به دست آورد.

## کلمات کلیدی:

حاشیه تعادل- ربات دوپا- خط گشتاور صفر

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/29111>

