

عنوان مقاله:

طراحی مکانیزم بادامک و تحلیل آن

محل انتشار:

همایش ملی الکترونیک دستاوردهای نوین در علوم مهندسی و پایه (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسنده:

حسین صفایی فر - عضو هیئت علمی دانشکده مهندسی، دانشگاه بزرگ مهر قاینات

خلاصه مقاله:

بادامک عضوی از یک ماشین می باشد که با شکل نامنظم خود به عنوان یک محرک، حرکت را به عضو دیگری به نام پیرو انتقال می دهد. در این پژوهش، طراحی دو بادامک خاص به همراه تحلیل سینماتیکی آنها انجام می شود. به این منظور ابتدا تابع حرکت خاص برای دو پیرو در نظر گرفته می شود. با استفاده از تابع حرکت پیرو، منحنی محیطی بادامک بدست می آید. در ادامه تحلیل سرعت و شتاب هر کدام از پیروها انجام شده و منحنی مقدار سرعت و شتاب هر یک از پیروها بر حسب دوران بادامک بدست آمده است. تحلیل های انجام شده با برنامه نویسی در نرم افزار matlab انجام شده است.

کلمات کلیدی:

مکانیزم، بادامک و پیرو، طراحی، برنامه نویسی matlab

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/303788>

