

عنوان مقاله:

طراحی ساخت و کنترل یک ROV هوشمند دو زیست به منظور کاهش درگ

محل انتشار:

دومین کنفرانس ملی سیستم های مکانیکی و نوآوری های صنعتی (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

محمد کلت - دانشگاه گیلان دانشکده فنی و مهندسی دانشگاه گیلان

علی معزز - شهرک صنعتی انزلی

خلاصه مقاله:

با توجه به گستره وسیع آبی کشورمان نقش ربات های زیر آبی کنترل شونده از راه دور بسیار آشکار شده است کاربرد های مختلفی برای این گروه از ربات های پیشرفته در نگرفته شده و هر سازمان و یا ارگانی بنابر نیاز خود بهره بردای متفاوتی از آن می کند. یکی از خصوصیا منحصر به فرد این مباحثه آن ما از نمونه ها مشابه متمایز کرده، دوزیست بودن آن است. علاوه بر این، دم طراحی دو زیست کردن این مباحثه مسوولانه دمگ نیوز لحوا شوده است. برا داشتن یک سرعت مناسب دم آب و همچنین پایودام دم محیط خشکی و کاهش دمگ اصطکاکی و فشام ، این مباحثه دم محیط خشکی به شکلی دم آمده که پایودام مناسب همراه بوا کواش دمگما داشته باشد و دم محیط آبی به دلیل ویسوکوزیته بواتر از محویطمقابل، شکل مباحثه تغییر کرده تا دمگ کمتر ایجاد نماید. هدف از طراحی ایون مبوا ، جسوتجو و کواو دم دو محویط آب و خشکی به یک شکل مناسب می باشد. به طوم که بتواند دم دو فوازعلاوه بر کم کردن دمگ، پایودام مناسب دم محویط خشوکی ما نیوزداشته باشد و همانند یک مباحثه کواوشگر قدمتمند دم خشکی نیز عملکند

کلمات کلیدی:

زیردریایی بدون سرنشین ROV کاهش درگ زیردریایی دو زیست

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/328966>

