

عنوان مقاله:

طراحی و شبیه سازی ربات سه پا با 9 درجه آزادی و نشان دادن حرکت‌های آن

محل انتشار:

همایش ملی مهندسی برق، مخابرات و توسعه پایدار (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

یاسین قلی نژاد - گروه برق مرکز آموزش علمی کاربردی شرکت سهامی عام صنعتی مینو خرم دره

پیمان کریمی - گروه برق مرکز آموزش علمی کاربردی شرکت سهامی عام صنعتی مینو خرم دره

خلاصه مقاله:

رباتی که در این مقاله به آن می پردازیم نوع جدیدی از رباتها می باشد که از سه پا و یک بدنه اصلی به صورت نیم کره تشکیل شده است تا تقارن توزیع جرم در تمام ربات بطور یکسان انجام شود. یکی از حسن های این ربات این است که چون جلو و عقب مشخصی برای این ربات تعریف نشده است می تواند به هر طرفی حرکت کند بدون آنکه بیشتر از 03 درجه نیاز به دور زدن داشته باشد. انواع مختلفی از حرکتها، چرخش ها و حتی دور زدن می توان برای این ربات طراحی کرد که در این مقاله منطقی ترین آنها را بررسی خواهیم کرد

کلمات کلیدی:

ربات، سه پا، تقارن، توزیع جرم

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/346470>

