

## عنوان مقاله:

مدلسازی دینامیک ربات اگزواسکتون زانوی پا با روش لاگرانژ مقید

## محل انتشار:

دومین همایش ملی پژوهش های کاربردی در برق، مکانیک و مکترونیک (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

## نویسندگان:

بهنام رضایی - دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی مکانیک ساخت و تولید، دانشکده مهندسی، دانشگاه فردوسی مشهد

علیرضا اکبرزاده توتونچی - استاد گروه مهندسی مکانیک، دانشکده مهندسی، دانشگاه فردوسی مشهد

## خلاصه مقاله:

در این مقاله به بررسی نیاز ورود مهندسان رباتیک به شاخه توانبخشی به علت پیر شدن جامعه در سالهای آینده اشاره داشته و به معرفی یکی از ربات های توانبخشی به نام اگزواسکتون پرداخته و به تاریخچه این ربات ها در سال های اخیر اشاره شده است. برای شناسایی سیستم و پیاده سازی انواع کنترلر بر روی این نوع از رباتها نیاز به مدل سازی معادلات دینامیکی آن هست. برای این منظور روابط دینامیکی ربات اگزواسکتون زانو از روش لاگرانژ مقید استخراج شده است

## کلمات کلیدی:

ربات اگزواسکتون، دینامیک لاگرانژ مقید، توانبخشی، چرخه گام زدن

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/387066>

