

عنوان مقاله:

بررسی ربات ماهی ها

محل انتشار:

اولین همایش ملی کاربردهای سیستم های مکترونیکی و رباتیکی (سال: 1395)

تعداد صفحات اصل مقاله: 1

نویسنده:

بهناز مجازی - باشگاه پژوهشگران جوان و نخبگان، واحد ایلخچی، دانشگاه آزاد اسلامی، ایلخچی، ایران

خلاصه مقاله:

علم طبیعت گرایی، یعنی گرفتن ایده های خوب از طبیعت است. یکی از راه های حفظ محیط زیست، الهام گیری از طبیعت برای طراحی محصولات جدید رفع کننده ی نیازهای و ملزومات زندگی است. حرکت و مانور در سیالات یکی از موضوعات مهم فعالیت بشری است. هدف این علم، شناسایی خواص دلخواه در طبیعت و بکار بستن آنها برای طراحی محصولات جدیدی است که مشکلات علوم مهندسی، مواد، پزشکی و سایر زمینه های فعالیت بشر را حل کند. برای مثال چگونه مورچه ها بر روی آب راه میروند چگونه ماهی از طریق آب حرکت می کند و یا چگونه حشرات هوا برد خود را کنترل می کنند در این مقاله در زمینه ی ربات ماهی ها که با چگونگی استفاده ی علم تقلید از طبیعت در زمینه ی رباتیک و طراحی مکانیکی شان پرداخته و بعد به چندین نوع ساختار حرکتی و ربات های ساخته شده به صورت مختصر مورد بررسی به قرار می گیرد. امید است در آینده های نزدیک بهترین سیستم ها و کنترل آنها مخصوصا برای اکتشافات نوید بخش و ستفاده از ربات ها به عنوان اولین و در اولیت ترین انتخاب باشد تا در جاهایی که امکان ضرر یا خطر جانی انسانها باشد را استفاده میطلق شود.

کلمات کلیدی:

ربات ماهی، علم تقلید، سروموتورها، دینامیک، حرکتی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/595865>

