

## عنوان مقاله:

شبیه سازی حس لامسه و تحلیل نیروها وشتابها و گشتاورها در راستای سه محور وراستی آزمایشی با بازوی شبیه ساز فانتوم

## محل انتشار:

اولین کنفرانس بین المللی دستاوردهای نوین در علوم و تکنولوژی (سال: 1396)

تعداد صفحات اصل مقاله: 12

## نویسندگان:

کوروش علیفرد - دانشجوی کارشناسی ارشد، گروه مکانیک، واحد بروجن، دانشگاه آزاد اسلامی، بروجن، ایران

احمدرضا ریسی نافچی - گروه مکانیک، واحد بروجن، دانشگاه آزاد اسلامی، بروجن، ایران

احسان کوچکی - استاد یار، گروه مکانیک، واحد لنجان، دانشگاه آزاد اسلامی، لنجان، ایران

## خلاصه مقاله:

واسطه‌های هپتیک تجهیزاتی هستند که لمس اشیاء مجازی را برای ما ممکن می‌کنند با وجود آن که نمونه‌های متفاوتی از این تجهیزات توسط شرکت‌های متفاوتی ساخته شده اما این تکنولوژی هنوز در آغاز راه است و دارای کاستی‌های بسیاری می‌باشد. در این مقاله سعی شده امکان لمس اشیاء توسط واسطه‌های هپتیک بررسی گردد. به علت اینکه نمونه‌های تجاری این دستگاه در دسترس نبود ابتدا به کمک روش کتابخانه‌ای سعی در جمع‌آوری اطلاعات اولیه گردید و به کمک تحقیقات میدانی با انجام آزمایش‌های فیزیکی نیروها و ضرایب اصطکاک مورد نیاز برای ساخت نمونه آزمایشگاه‌محاسبه شده و در پایان یک نمونه از آن برای آزمایش طراحی و ساخته شد. سپس مقادیر مربوط به لمس اشیاء که از محاسبات و روابط بدست آمده بود برای راستی‌آزمایی بر روی آن به صورت آزمایش‌های میدانی اعمال گردید

## کلمات کلیدی:

هپتیک، واقعیت مجازی، هوش، هوش مصنوعی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/674359>

