

## عنوان مقاله:

طراحی، تحلیل و ساخت پلتفرم رباتی متحرک زمینی (UGV) برون جاده‌ای با قابلیت بالارفتن از سطوح شبیدار و پله ها

## محل انتشار:

دهمین کنفرانس ملی مهندسی ساخت و تولید (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

## نویسندگان:

مهدی کشمیری - دانشیار دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان

ابوالفضل محبی - کارشناس مکانیک، دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان

شاهرخ سپهری - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان

شهریار صفایی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان

## خلاصه مقاله:

مقاله حاضر شامل بررسی کامل مراحل مختلف طراحی، آنالیز، ساخت و تست این ربات متحرک زمینی برون جاده ای می باشد. ابتدا با توجه به شرایط عملیاتی، نحوه تدوین مشخصات هدف سیستم به صورت کلی مورد بررسی قرار می گیرد سپس در خصوص مرحله ی طراحی مفهومی، شامل بررسی اجزا و قسمت‌های مختلف ربات و بطور کلی ( معماری ربات) بحث خواهد شد. با توجه به مشخصات هدف تعیین شده برای هرکدام از اجزاء طرح‌های کلی و اولیه آنها تدوین شده و پس از انتخاب یک طرح کلی، جزئیات قطعات و قسمت‌های مختلف ربات طراحی شده و نتایج آنالیز آنها ارائه خواهد شد. و همچنین صحت و اعتبار نتایج شبیه سازی نرم افزاری بررسی می گردد طرح نهایی شده به‌صورت نقشه های مجزا وارد مرحله ساخت و اجرا شده و در نهایت مجتمع گشته و مورد آزمایش قرار گرفته است در انتهای این مقاله نیز نتایج تست‌های عملی مورد بررسی قرار گرفته اند.

## کلمات کلیدی:

ربات متحرک زمینی، معماری ربات، مکانیزم برون جاده ای ، شبیه سازی نرم افزاری

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/81753>

