

عنوان مقاله:

موتور های مفصلی هوشمند

محل انتشار:

سومین کنفرانس بین المللی پژوهش های کاربردی در علوم و مهندسی (سال: 1397)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسنده:

آرین چیانی - اصفهان خیابان شیخ مفید

خلاصه مقاله:

امروزه در صنعت، پزشکی، صنایع و... نیازمند بازو های هیدرولیکی هستیم . اما استفاده از بازو های امروزی مشکلات فراوانی را در خود دارند. از جمله مشکلات ؛ دقیق نبودن و یا حتی آهسته بودن آنها در مواردی که احتیاج به سرعت است . هدف از ساخت این بازو های هوشمند کنار زدن اغلب مشکلات بازو های سری قبل است. از جمله مزایای این بازوها می توان به : مستقل بودن آنها در تزریق فشار ، تزریق فشار بصورت آنلاین و اتوماتیک بدون متصل بودن منبعی به آنها ، سرعت بسیار بالا در افزایش فشار و کاهش فشار، ساختار ساده، قابل استفاده در موارد خاص و حساس ، این بازو ها توان سازگاری با همدیگر را دارند یعنی می توان آنها را بطور انبوه تولید و در کنار همدیگر کار های جالبی انجام داد . این مزایا مشکلات زیادی را از سر راه کاربر کنار زده . نمونه اولیه ی ساخته شده از این دستگاه خروجی مطلوبی را نشان داده و با مجهز کردن آن به تکنولوژی روز می توان نسخه ی نهایی دستگاه را ساخت و بهره برداری کرد.

کلمات کلیدی:

بازو های مکانیکی ، پمپ های هیدرولیکی ، پمپ های پنوماتیکی ، حرکت دستگاه در راستای بدون محور (بینهایت محور)

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/863232>

