

عنوان مقاله:

تحلیل و شبیه سازی معیارهای پایداری رباتهای راه رونده دویا

محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

محمدرضا آشوری - استادیار گروه مکانیک دانشکده مهندسی دانشگاه سمنان

محمد مهدی خطیبی - دانشجوی دکتری مهندسی مکانیک دانشگاه سمنان

فاطمه جوادی - دانشجوی کارشناسی مهندسی مکانیک

مرضیه جعفرزاده سئج - دانشجوی کارشناسی مهندسی مکانیک دانشگاه سمنان

خلاصه مقاله:

اگر یک سیستم مکانیکی تماسهای متعددی با زمین برقرار کند و این تماسها به منظور جابجایی کل سیستم، به طور منظم قطع و وصل شوند چنین سیستمی راه رونده نامیده می شود مشکل عمده در حرکت سیستم های راه رونده حفظ تعادل است و هنگامیکه سیستم دارای دو پا می باشد حفظ تعادل دشوارتر و پیچیده تر خواهد بود یکی از نمونه های روبات های دو پا ربات انسان نما می باشد. تاکنون مطالعات گسترده ای در زمینه تعادل رباتهای انسان نما صورت گرفته و تئوریهایی برای حفظ تعادل آنها ارائه شده است.

کلمات کلیدی:

سیستم راه رونده، ربات انسان نما، تئوری های پایداری، ناحیه ی پایداری

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90205>

