

## عنوان مقاله:

کنترل ربات مارسان بدون چرخ با در نظر گرفتن اصطکاک کلمبی بیضوی با استفاده از انحنای مسیر سرپنوئیدی

## محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

## نویسندگان:

مصطفی غیور - استادیار دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان

نوید نگهبانی - کارشناسی ارشد دانشگاه واحد خمینی شهر

امیرحسین نخعی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه آزاد اسلامی واحد خمینی شهر

## خلاصه مقاله:

در این مقاله ربات مارسان بدون چرخ مورد بررسی و تحلیل قرا رمی گیرد. معادلات حرکت ربات از روش لاگرانژ بدست آورده می شود. در معادلات حرکت مختصات تعمیم یافته زوایای مطلق هر عضو ربات و مختصات مرکز جرم ربات هستند.

## کلمات کلیدی:

ربات مارسان، منحنی سرپنوئیدی، اصطکاک کلمبی، مدل بیضوی، کنترل مسیر، هدایت، کنترل انحنای مسیر

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90491>

