

## عنوان مقاله:

شبیه سازی دینامیکی راه رفتن در یک مدل 7 لینکی

## محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

## نویسندگان:

محسن اکبری شانديز - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه صنعتی شریف

فرزام فرهمند - دانشیار دانشگاه صنعتی شریف

## خلاصه مقاله:

تحقیقات در زمینه گیت انسان کاربرد فراوانی در پزشکی، ارگونومی، دانش ورزش و تکنولوژی دارد. در این تحقیق یک مدل دو بعدی شامل 7 لینک (تنه، دو ران، دو ساق، دو پنجه) بررسی شده است. برای مدلسازی به روش دینامیک مستقیم یک سری عملگر درمفاصل به کاررفته و برای محاسبه ضرایب گشتاور این عملگرها درمفاصل مدل از روش بهینه سازی با هدف به حداقل رساندن اختلاف بین سینماتیک مدل و داده های گیت نرمال، استفاده شد.

## کلمات کلیدی:

دینامیک، سینماتیک، گیت، مدل تماس کف پا، بهینه سازی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90721>

