

## عنوان مقاله:

بررسی اثر شکل هندسی مفاصل در عملکرد مکانیزمها (مکانیزم شست پا)

## محل انتشار:

هجدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1389)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

## نویسندگان:

محسن صادقی مهر - استادیار، دپارتمان مکانیک- دانشکده مهندسی- دانشگاه بوعلی سینا

مینا کرمی - دانشجوی کارشناسی ارشد، دپارتمان مکانیک- دانشکده مهندسی- دانشگاه بوعلی

زهرا سلیمی - دانشجوی کارشناسی ارشد، دپارتمان مکانیک- دانشکده مهندسی- دانشگاه بوعلی

## خلاصه مقاله:

حرکت ایجاد شده در یک مکانیزم چند لینکی نه تنها به مشخصات مکانیکی مکانیزم بستگی دارد بلکه کاملاً متأثر از مشخصات هندسی (ابعاد و شکل) اجزاء تشکیل دهنده مکانیزم نیز میباشد. دو مکانیزم کاملاً مشابه، تنها به دلیل تفاوت‌های جزئی موجود در ابعاد و اشکال لینکهایشان، حرکت‌های متفاوتی را ارائه خواهند داد. در این پژوهش این موضوع با نگاهی مکانیکی به بدن برای مکانیزم شست پا بررسی میشود. کف پا یکی از مهمترین اعضای بدن است. با مدلسازی زنجیره انگشت شست به بررسی عارضه هالوکس- والگوس HV در کف پا، که یکی از شایعترین بیماری‌های کف پا است، پرداخته میشود. با مدلسازی استخوانها به عنوان میله‌های چندلینکی توسط نرم افزار solid work به بررسی اثر شکل هندسی آنها بر روی حرکت جانبی انتهای مکانیزم در حضور یک نیروی افقی پرداخته شده است

## کلمات کلیدی:

شکل هندسی مفصل، عملکرد مکانیزم، شست پا

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/96075>

