

عنوان مقاله:

طراحی مکانیزم و ساخت یک ربات ماهی باله موجی بالهام گیری از knife fish

محل انتشار:

یازدهمین کنفرانس ملی مهندسی ساخت و تولید ایران (سال: 1389)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

احمد قنبری - استادیار دانشکده مهندسی مکانیک دانشگاه تبریز

محسن سیاه منصوری - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشکده مهندسی مکانیک

محمدتقی شروانی تبار - دانشیار دانشکده مهندسی مکانیک

سعید نجفی ترمی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشکده مهندسی مکانیک

خلاصه مقاله:

یکی از راههای اساسی محافظت هرچه بیشتر از طبیعت الهام گیری از طبیعت برای ساخت محصولات جدید مورد نیاز انسان است یکی از زمینه های مهم فعالیت بشری حرکت و مانور درون سیالات است دراین مقاله با الهام گیری از حرکت knife fish به طراحی و اجرای یک باله موجی برای تولید نیروی پیشران می پردازیم این باله موجی یک باله زیرشکمی قطعه قطعه است و موج سینوسی مورد نیاز برای تولید نیروی پیشران را تولید می کند پارامترهای این موج سینوسی در ادامه بررسی خواهد شد. تغییر جهت نیروی پیشران برای مانور ربات ماهی به کمک یک سیستم مکانیکی تغییر عمق و جهت امکان پذیر خواهد بود در پایان سیستم کنترل بی سیم برای کنترل سرعت و مانور این ربات ماهی به همراه جزئیات آن آمده است.

کلمات کلیدی:

الهام گیری از طبیعت، knife fish، ربات ماهی، سیستم کنترل بی سیم

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/98108>

