

عنوان مقاله:

ارائه یک مدل تماسی و تحلیل دینامیکی یک ربات دوپای صفحه ای

محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

حسین معین خواه - دانشجوی دکتری مهندسی مکانیک دانشگاه فردوسی مشهد

مهدی کشمیری - استادیار گروه مهندسی مکانیک

خلاصه مقاله:

در این مقاله سعی شده با فرض داشتن مسیر پایدار برای یک ربات دو پای صفحه ای معادله های دینامیکی حرکت استخراج و مورد بررسی قرار می گیرد. با معرفی یک مدل تماسی مناسب شامل فنرهای دمپرهای خطی، جهت مدل کردن برخورد بین کف پا و سطح زمین، معادلات حرکت با استفاده از روش لاگرانژ استخراج می شوند.

کلمات کلیدی:

ربات دوپا، پایداری دینامیکی، دینامیک معکوس، قید هولونومیک

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90347>

