

## عنوان مقاله:

بررسی رفتار غیرخطی سیستم های رباتیک لوکوموشن دارای تقارن با استفاده از مولفه های انحنای ارتباط مکانیکی

## محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

## نویسندگان:

علیرضا اصنافی - استادیار دانشگاه یاسوج

مجتبی محزون - استادیار دانشگاه شیراز

## خلاصه مقاله:

در این مقاله با استفاده از رهیافت مکانیک هندسی، رفتارهای غیرخطی سیستم های رباتیک لوکوموشن دارای تقارن که در این رهیافت مدلسازی شده اند مورد مطالعه قرار گرفته است. نتایج این تحقیق نشان میدهد که در این سیستم ها با محاسبه مولفه های انحنای ارتباط مکانیکی میتوان بدون حل سیستم دینامیکی درمورد رفتار و پاسخ سیستم اظهار نظر کرد.

## کلمات کلیدی:

روباتیک لوکوموشن متقارن، رفتار غیرخطی، مکانیک هندسی، کنترل هندسی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90478>

