

عنوان مقاله:

شبیه سازی مکانیزم جدید ربات امدادگر در عبور از موانع و مقایسه نتایج با مدل واقعی

محل انتشار:

هفتمین کنفرانس دانشجویی مهندسی مکانیک (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 4

نویسنده:

محمدحسین رسولی فرد - قزوین ، دانشگاه آزاد اسلامی قزوین

خلاصه مقاله:

این مقاله شبیه سازی یک سیستم مکانیکی در بخش Solid work 2011 Motion Study می باشد در این شبیه سازی ترفند جدیدی برای شبیه سازی سیستم تسمه شنی در Solid work ارائه شده است و نتایج شبیه سازی پس از پایان مرحله ساخت ربات با مدل واقعی مقایسه شده است بررسی گشتاور لازم برای حرکت ربات در موانع همچنین موقعیت قرارگیری لینک ها در گذر از موانع خاص در این شبیه سازی محاسبه و با مدل نهایی ساخته شده مقایسه شده است ویژگی بارز این شبیه سازی توجه به جزئیات از جمله جاذبه و اصطکاک و ابعاد فیزیکی طرح می باشد نمودارهای خروجی از جمله نمودار سرعت و شتاب و گشتاور موتور ها و همچنین مباحث تحلیل مقاومتی نیز از جمله دستاوردهای این مقاله می باشد هدف مقاله ارائه نمونه شبیه سازی شده قبل از ساخت و استفاده از نتایج آن برای بهینه سازی طرح و جلوگیری از صرف هزینه اضافی می باشد

کلمات کلیدی:

شبیه سازی، تسمه شنی، ربات امدادگر، مقایسه با مدل واقعی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/236532>

