

۲۹۸۸۴

anology

13:45 – 14:00 1119

ThC2.2

طراحی و شبیه سازی حرکتی یک نمونه جدید ربات بازرس خطوط انتقال قدرت

امیر مستشفی، امین فخاری

دانشکده مهندسی مکانیک، دانشگاه صنعتی اصفهان، اصفهان

محمد علی بدری

پژوهشکده علوم و تکنولوژی زیردریا، دانشگاه صنعتی اصفهان، اصفهان

• در پژوهش حاضر به بیان روند طراحی یک نمونه جدید ربات بازرس خطوط انتقال قدرت پرداخته شده است.

• از این ربات به منظور حرکت بر روی خطوط گارد جهت بازرسی و یافتن عیوب خطوط انتقال قدرت ۶۳ کیلووات بر اساس استانداردهای کشور ایران استفاده می شود.

• نتایج بدست آمده از شبیه سازی ربات طراحی شده در نرم افزار آدمز نشان می دهد که این ربات به راحتی قادر به عبور از روی خطوط گارد تا شیب حداکثر ۳۰ درجه، گوی اخطار با قطر حداکثر ۷۰۰ میلیمتر، سر دکل آویزی با ابعاد ۱۷۰×۱۷۰ میلیمتر و همچنین سر دکل زاویه با زاویه پیش ۳۰ درجه می-باشد.

• همچنین نتایج نشان دهنده پایداری بالای ربات در عبور از این موانع است.

