

شماره:
تاریخ:

اطلاعیه برگزاری جلسه دفاعیه



تأسیس ۱۳۰۷

دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

برگزاری جلسه دفاع از پایان‌نامه کارشناسی ارشد

عنوان پروژه: طراحی و ساخت سیستم کنترل موقعیت و نیروی عملگر سافت انگشت‌نمای
نیوماتیکی برای کارکرد در محیط با قیود مکانی

نام و نام خانوادگی دانشجو: پیمان عباسی

استاد راهنمای پروژه: جناب آقای دکتر نکویی

استاد مشاور پروژه: جناب آقای دکتر زارعی نژاد

ارزیاب داخلی: جناب آقای دکتر نوبری (استادیار)

ارزیاب خارجی: جناب آقای دکتر خسروی (استادیار دانشگاه امیرکبیر)

چکیده: ربات‌های نرم، ربات‌های تشکیل شده از اجزای الاستیک و نرم هستند؛ ویژگی‌های فیزیکی این ربات‌ها شامل قابلیت ارتجاع، عدم آسیب به محیط، تطابق شکلی با محیط و سرعت عکس‌العمل مناسب، می‌باشد. عملکرد مناسب این ربات‌ها در مواردی مانند حرکت در زمین ناصاف، مقابله با ضربه، گرفتن اجسام با شکل‌های مختلف و تعامل با بدن انسان انگیزه‌ای برای جایگزینی ربات‌های صلب با این ربات‌ها در زمینه‌های گوناگونی شده است.

هدف این پروژه کنترل عملگر نرم در شرایط مقید است

زمان: سه‌شنبه ۱۳۹۷/۱۱/۳۰ - ساعت ۱۷:۳۰

مکان: دانشکده برق دانشگاه خواجه نصیرالدین طوسی - کلاس ۲۱۱

حضور دانشجویان سال آخر بخصوص دانشجویان کارشناسی ارشد در جلسه دفاعیه توصیه می‌شود.