

عناصر الحماية



١-عملية تحريك اليد: وهو عبارة عن ناقل حركة يدخل في منطقة ضيقة ويجعل اليد تحمل اوزانا مختلفة.

٢-يوجد في بعض الروبوتات مفصل داخلي, لجعل اليد خفيفة وهناك محركات توضع داخل جسم الروبوت والذي يكون بالخارج هو سير يرتبط مع المفصل, المحركات مرتبة ومتناسقة مع بعضها البعض ومتصلة مع المفصل لهدف تحريكه.

٣-نموذج العصا, في المناطق التي يوجد بها دوران نضع أجزاء دائرية الهدف منها هو جعل الروبوت يقوم بتحريك القدم , والعجلات التي تقوم بتحريك القدم موجودة في كلتا القدمين ونجعلها تتحرك حركة ترددية ومن اجل هذا التصميم يوجد هدفين ١ - معرفة أماكن المفاصل ٢- اطوال الاربطة ومن اجل تحقيقها يجب إعادة تصميم الروبوت بالكامل, ومعرفة زاوية حركة القدم ونضع الزوايا بناء على التصميم

محمد السهيمي