

Зеленський В.Б., Зарубіна А.О., Сафонова З.С., Храмцова І.Я., Україна, Харків

ДИНАМІЧНА МОДЕЛЬ ХОДІННЯ НА ПРОТЕЗІ

У доповіді розглянута динамічна модель ходіння з протезом на фазі перенесення. Модель представлена як незамкнутий кінематичний ланцюг з великою кількістю ланок, для якої запропонований алгоритм автоматизованої побудови рівнянь динаміки в матричній формі. У кінематичний ланцюг включені пружні елементи з подовжньою жорсткістю.

Зеленский В.Б., Зарубина А.А., Сафонова З.С., Храмцова И.Я., Украина, Харьков

ДИНАМИЧЕСКАЯ МОДЕЛЬ ХОДЬБЫ НА ПРОТЕЗЕ

В докладе рассмотрена динамическая модель ходьбы с протезом на фазе переноса. Модель представлена как незамкнутая кинематическая цепь с большим количеством звеньев, для которой предложен алгоритм автоматизированного построения уравнений динамики в матричной форме. В кинематическую цепь включены упругие элементы с продольной жесткостью.

Zelenskiy V.B., Zarubina A.A., Safonova Z.S., Hramtsova I.Y., Ukraine, Kharkov

DYNAMIC MODEL OF WALKING ON PROSTHETIC DEVICE

In report the dynamic model of walking with prosthetic device is considered on the phase of transfer. A model is presented as the unclosed kinematics chain with plenty of links, for which the algorithm of automated construction of dynamics' equations is offered in the matrix form. Resilient elements with longitudinal rigidity are included in the kinematics chain.