

## عنوان مقاله:

کنترل تطبیقی دقت ردیابی مسیر برای ربات

## محل انتشار:

سومین کنفرانس بین المللی توسعه فناوری در مهندسی برق ایران (سال: 1399)

تعداد صفحات اصل مقاله: 12

## نویسنده:

علیرضا شهبازی خواه - کارشناسی برق گرایش کنترل دانشگاه صنعتی جندی شاپور دزفول

## خلاصه مقاله:

ربات های صنعتی در کارهای خطرناک، یکنواخت، و یا شدید که انسان ها نمی خواهند آنها را انجام دهند، جایگزین انسان شده اند. این فعالیت ها اغلب در فضایی که تهویه ضعیف، نور ضعیف، یا گازهای مضر یا سمی وجود دارد، انجام می شوند. هدف اصلی در این تحقیق کنترل تطبیقی دقت ردیابی مسیر برای ربات بوده است. کنترل پیشنهاد شده و قوانین انطباق پارامتری در جعبه ابزار رباتیک نرم افزار متلب طبق اطلاعات تجربی شبیه سازی می شود. قانون انطباق پارامتری آنلاین پایدار به منظور برآورد پارامترهای ربات در زمان واقعی بر اساس تحریک مداوم پیشنهاد شده است. عملکردهای پایدار و ناپایدار قانون کنترل پیشنهادی توسط تابع لیاپانوف رسیدگی شده است. با ترکیب ترم های قوی و تطبیقی به منظور بالا بردن دقت ردیابی در زمانی که موانع آنها حذف می شود، کنترل تطبیقی قوی پیشنهاد شده مزایای دو کنترل قوی و تطبیقی را حفظ می کند

## کلمات کلیدی:

دقت ردیابی، کنترل، ربات، ردیابی مسیر

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1022016>

