

## عنوان مقاله:

طراحی کنترل کننده مقاوم برای ربات بازو یک درجه آزادی

## محل انتشار:

دومین همایش ملی پژوهش های نوین در مهندسی و علوم کاربردی (سال: 1398)

تعداد صفحات اصل مقاله: 5

## نویسندگان:

پرنیان خان زاده - دانشجوی کارشناسی ارشد، گروه مهندسی برق و کامپیوتر - دانشکده فنی و مهندسی - دانشگاه خوارزمی - تهران - ایران

الهام امینی بروجنی - استادیار، گروه مهندسی برق و کامپیوتر - دانشکده فنی و مهندسی - دانشگاه خوارزمی - تهران - ایران

## خلاصه مقاله:

امروزه استفاده از سیستم های رباتیک در حوزه های متفاوت به صورت چشمگیری افزایش یافته است. از این سیستم ها می توان در فعالیت های صنعتی، پزشکی و خدمات اجتماعی بهره برد. در محیط هایی که به صورت بالقوه خطرناک هستند و یا دسترسی به آن ها دشوار می باشد، ربات ها، می توانند به خوبی فعالیت های مطلوب را انجام دهند. به همین دلیل نیاز به طراحی کنترل کننده هایی که پایداری کارایی مناسب را در محیط های مختلف برای این سیستم ها تضمین می کنند، مطرح است. کنترل مقاوم شیوه ای بسیار کاربردی برای این هدف است. در این مقاله به طراحی دو نوع کنترل کننده  $H_2/H_\infty$  و سنتز  $\mu$  برای ربات یک درجه آزادی پرداخته شده و عملکرد آن ها در قسمت شبیه سازی نشان داده است.

## کلمات کلیدی:

رباتیک، کنترل مقاوم، کنترل کننده  $H_2/H_\infty$ ، کنترل کننده سنتز  $\mu$

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1034511>

