

عنوان مقاله:

کنترل کننده مد لغزشی برای میکرو ربات شناگر الهام گرفته از ماهی جیکین

محل انتشار:

چهارمین کنفرانس ملی دانش و فناوری مهندسی برق کامپیوتر و مکانیک ایران (سال: 1399)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسنده:

سعید هاشم پور - کارشناسی ارشد برق کنترل دانشگاه صنعتی امیرکبیر.

خلاصه مقاله:

در این مقاله کنترل نمونه جدیدی از یک میکروروبات شناگر را بررسی خواهیم کرد. مکانیزم نوینی برای دم میکرو ربات در نظر گرفته شده است که الهام گرفته از ماهی جیکین بوده و مصرف انرژی را کاهش می دهد. مدلسازی این ربات در [1] به طور کامل بررسی شده است. مدل بدست آمده از این ربات غیر خطی و چند متغیره و بسیار پیچیده می باشد که در این مقاله از کنترل کننده مد لغزشی به منظور کنترل این میکروروبات پیچیده استفاده خواهد شد و نتایج بدست آمده از این کنترلر به صورت نرم افزاری در متلب شبیه سازی خواهد شد.

کلمات کلیدی:

میکروروبات، ربات شناگر، ماهی جیکین، کنترل کننده مد لغزشی.

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1116911>

