

## عنوان مقاله:

کنترل ساختار متغیر فاز ی - خطی موقعیت ربات در حضور عدم قطعیت

## محل انتشار:

ششمین کنفرانس سراسری سیستم های هوشمند (سال: 1383)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

## نویسنده:

محمد مهدی فاتح - استادیار دانشگاه صنعتی شاهرود

## خلاصه مقاله:

در این مقاله یک روش جدید کنترلی ارایه می گردد که موقعیت ربات را در دوفضای فازی و خطی در یک محیط غیر ساختاری با وجود عدم قطعیت کنترل می کند این روش کنترلی از توانایی کنترل فازی برای غلبه بر عدم قطعیت و کنترل رفتار غیر خطی بهره مند است و پس از کنترل خطا و اطمینان از کوچک بودن آن سیستم کنترل خطی برای حذف خطای حالت ماندگار به کار میرود کنترل موقعیت ربات در حالات تعقیب مسیر مرجع و حرکت نقطه به نقطه بررسی میشود نتایج نشانی مدهند که این سیستم از هر دو ویژگی تعقیق و دفع آشوب برخوردار است و راستی خطای حالت ماندگار را به اندازه قابل قبولی کاهش میدهد در صورت بروز هرگونه آشوب که موجب افزایش خطا و خروج از محدوده تعریف شده باشد سیستم بطور خودکار توسط کنترل فازی به وضعیت مطلوب برگردانده می شود در این بررسی به موارد عدم قطعیت دینامیک مدل نشده مشتمل بر اصطکاک و انعطاف در مفاصل تغییرات لنگرختی و تغییرات بار توجه شده است.

## کلمات کلیدی:

کنترل موقعیت ربات - کنترل فازی - خطی، عدم قطعیت ، تعقیب و دفع اغتشاش

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/150424>

