

عنوان مقاله:

کنترل مقاوم روبات دو لینکی توسط مد لغزشی مرتبه بالا

محل انتشار:

ششمین همایش فرمانطقه ای پیشرفتهای نوین در علوم مهندسی (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 5

نویسندگان:

علی پنجه شاهی - دانشجوی کارشناسی ارشد برق- کنترل دانشگاه آزاد اسلامی واحد گناباد

آصف زارع - استادیار دانشگاه آزاد اسلامی- گروه برق- واحد گناباد

سعید بلوچیان - استادیار دانشگاه آزاد اسلامی- گروه برق- واحد گناباد

خلاصه مقاله:

در این مقاله کنترل چند متغیر یک روبات دو لینکی در نظر گرفته شده است. روبات های صنعتی نظیر روبات دو درجه، از مقبولیت بالایی در صنعت و همچنین محیط های آکادمیک برخوردار هستند. به دلیل وجود چند ورودی و چند خروجی بودن این سیستم های دینامیکی، کنترل آنها همواره با چالش های جدید، روبرو بوده می توان با احراز روش های کنترلی مقاوم، این تقیصه را به حد اعلائی به کمترین مقدار خود رساند. در این مقاله با توجه به اهمیت مقاوم بودن کنترلرها، سعی شده است تا از دو نوع کنترل تناسبی، انتگرالی، مشتقی و مود لغزشی مرتبه بالا استفاده نمود. مورد اخیر به دلیل توانایی در حذف اغتشاش سیستم توانسته تأثیر بسزایی در کنترل تام داشته باشد.

کلمات کلیدی:

«کنترل مقاوم»، «کنترل مد لغزشی مرتبه بالا»، «روبات دو لینکی»

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/205933>

