

عنوان مقاله:

مدل سازی تجربی محرک ها در ربات کابلی ثامن

محل انتشار:

پنجمین کنفرانس ملی مهندسی برق و الکترونیک ایران (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 4

نویسندگان:

نصراله اعظم بالغی - موسسه آموزش عالی خراسان

سیدکمال الدین موسوی مشهدی - دانشگاه علم و صنعت ایران

خلاصه مقاله:

موتورهای جریان مستقیم به طور گسترده در زمینه ساخت رباتها مورد استفاده قرار میگیرند در ربات کابلی ثامن متفاوت از دیگر ربات ها از موتورهای جریان متناوب با سیستم دور متغیر جهت جابجا کردن کابلها استفاده شده است این ربات که در استادیوم ورزشی ثامن الاثمه ع مشهد نصب شده است میتواند تمام زمین ورزشی را پوشش دهد بحث بدست آوردن مدل مناسبی از سیستم یکی از مباحث مهم مهندسی کنترل می باشد باتوجه به اینکه جهت شناخت کامل دینامیک سیستم باید تمامی اجزا مورد بررسی قرار گیرند لذا در این مقاله سیستم محرک ها در این ربات کابلی مورد بررسی قرار گرفته است مدلی از محرک ها با استفاده از داده های تجربی سیستم بدست آمده که میتواند در زمینه طراحی کنترل کننده بسیار سودمند باشد

کلمات کلیدی:

ربات کابلی ثامن، مدلسازی تجربی، موتور جریان متناوب بادور متغیر

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/219634>

