

عنوان مقاله:

طراحی کنترلر فازی با کمترین ورودی برای یک ربات پرنده بدون سرنشین

محل انتشار:

کنفرانس ملی مهندسی مکانیک ایران (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

فردین فکوربان - دانشگاه صنعتی امیرکبیر

محمدباقر منهاج - دانشگاه صنعتی امیرکبیر

افشین محمدی - دانشگاه صنعتی امیرکبیر

خلاصه مقاله:

با توجه به اینکه ربات های پرنده بدون سرنشین (کوادروتورها) کاربردهای بسیاری در صنایع مختلف دارند و در دانشگاه های مختلف مورد بررسی و تحقیق قرار گرفته اند، در این مقاله برای این نوع ربات ها یک کنترلر فازی طراحی شده است. کوادروتورها ربات های عمود پروازی هستند که دارای چهار موتور پروانه دار می باشند که با توجه به نیروی انتقالی موتورها به پروانه ها می توان این پرنده را کنترل نمود، پس خروجی کنترلر فازی نیروی موتورها می باشد، همچنین با انتخاب حداقل ورودی برای کنترل کننده ی فازی سعی در ساده تر نمودن کنترلر پیاده سازی شده خواهیم داشت در حالی که دقت بالایی داشته باشیم

کلمات کلیدی:

کوادروتور، کنترلر فازی، وسیله نقلیه بدون سرنشین

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/247570>

