

## عنوان مقاله:

اصلاح کنترل کننده مفصل مستقل PID برای جبران اثر اشباع عملگرها

## محل انتشار:

سیزدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1384)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

## نویسنده:

هادی همائی - دانشجوی دکتری، دانشکده مکانیک، دانشگاه صنعتی اصفهان

## خلاصه مقاله:

اشباع عملگرها از مواردی است که کیفیت عملکرد سیستم های کنترلی رباتها را پایین می آورد. به خصوص برای سیستم های کنترلی که در آنها از انتگرال گیر استفاده می شود اشباع عملگرها اثر بیشتری در رفتار سیستم خواهد داشت. در این مقاله اثر اشباع عملگر در خطای تعقیب مسیر یکربات دو لینکی صفحه ای که برای کنترل آن از یک کنترلر مفصل مستقل استفاده شده است نشان داده می شود و کنترلر برای جبران اثر اشباع عملگر اصلاح می شود.

## کلمات کلیدی:

اشباع ، عملگر ، ربات ، کنترلر ، مفصل مستقل

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/27014>

