

عنوان مقاله:

تشخیص عیب عملکرد ربات دوپا با مدل سینگولار

محل انتشار:

اولین کنگره سراسری فناوریهای نوین ایران با هدف دستیابی به توسعه پایدار (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

سعادت بهزادی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه صنعتی امیرکبیر

مسعود شفیعی - هیئت علمی دانشگاه صنعتی امیرکبیر

خلاصه مقاله:

این مقاله به عیب یابی ربات دوپا تحت کنترل پاسخور می پردازد سیستم حلقه بسته از طریق مدل های متعدد مانند مدل بدون عیب و مدل با عیب مدل شده است در ربات دوپای مورد بررسی عیب عملکرد در نظر گرفته شده است برای تشخیص عیب از روش مبتنی بر رویکرد استفاده شده است رویکرد تشخیص عیب با استفاده از تکنیک های تخمین تطبیقی طراحی شده است شرایط صریح کشف عیب برای تعیین عیب هایی که قابل تشخیص است بدست آمده است در انتها نتایج شبیه سازکاری این روش نشان داده خواهد شد

کلمات کلیدی:

ربات دوپا ، سیستم سینگولار ، تشخیص عیب ، عملکرد ، حلقه بسته

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/345493>

