

## عنوان مقاله:

کنترل تطبیقی فازی مد لغزشی بازوی ماهر مکانیکی سه درجه آزادی فضایی

## محل انتشار:

کنفرانس بین المللی مهندسی برق و علوم کامپیوتر (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 4

## نویسندگان:

بهنام میری پور فرد - استادیار گروه مهندسی رباتیک دانشگاه صنعتی همدان

مهدی تک - کارشناس مهندسی رباتیک دانشگاه صنعتی همدان

## خلاصه مقاله:

دینامیک رباتهای صنعتی شامل غیرخطی ها و نامعینی های بسیاری است که باید در طراحی کنترل در نظر گرفته شود مقاله حاضر استراتژی کنترل ربات را براساس ترکیب کنترل فازی بامدلغزشی ارایه میدهد کنترل مدلغزشی یکی از روشهای مرسوم در کنترل سیستم های غیرخطی است اما به دلیل ایجاد پدیده چترینگ ممکن است مخرب باشد این پدیده با استفاده از کنترل فازی قابل رفع است در مقاله حاضر روش جدیدی از کنترل تطبیقی که ترکیبی از کنترل فازی و مدلغزشی است برای یک ربات فضایی ارایه شده است در این روش از کنترل فازی به عنوان سرپرست برای رفع پدیده چترینگ و همچنین کاهش خطای مفصلی استفاده شده است شبیه سازی سیستم ارایه شده با سیستم دارای کنترلر فازی مدلغزشی مقایسه گردیده است نتایج شبیه سازی بیانگر تاثیر این روش در ردیابی مسیر است

## کلمات کلیدی:

کنترل فازی ، مدلغزشی ، بازوی ماهر مکانیکی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/403170>

