

عنوان مقاله:

شبیه سازی سیستماتیک هدایت ربات سیار در محیط بهم ریخته با استفاده از منطق فازی در نرم افزار مطلب

محل انتشار:

اولین کنفرانس ملی مهندسی برق دانشگاه آزاد اسلامی واحد لنگرود (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 4

نویسنده:

آیسان نظریان

خلاصه مقاله:

در این مقاله یک کنترلر فازی خارجی برای هدایت ربات در محیط شلوغ و پر از مانع و رسیدن ربات مربوطه به هدف مشخص طراحی شده است. این کنترلر با استفاده از داده هایی که از سنسورهای داخلی ربات دریافت می کند قابلیت هدایت آن را تا هدف مشخص دارا می باشد. کنترلر طراحی شده دارای سه ورودی و یک خروجی می باشد. در پایان نتایج شبیه سازی سیستماتیک با استفاده از نرم افزار MATLAB انجام شده است که نشان دهنده ی دقت بالای کنترلر در هدایت ربات در مسیر شلوغ و پر از مانع و رسیدن آن به هدف مشخص می باشد

کلمات کلیدی:

منطق فازی، موانع، ربات سیار

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/437495>

