

عنوان مقاله:

کنترل تعقیب مسیر روبات های سریال با استفاده از شبکه های عصبی

محل انتشار:

نهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق (سال: 1385)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

محمدجواد افتخارزادگان - دانشگاه صنعتی مالک اشتر

احمد فروزان تبار - دانشگاه صنعتی مالک اشتر

خلاصه مقاله:

در اینمقاله، پس از مرور مختصر روش های مختلف کنترل روبات ها، یک ساختار کنترلی کلی برای مساله ردیابی مسیر ارائه میشود. این ساختار کلی بر مبنای تقریب توابع غیر خطی نامعلوم بوده و می تواند برای استخراج خانواده وسیعی از کنترل کننده ها، شامل کنترل کننده های مقاوم، تطبیقی و هوشمند بکار برده شود. با استفاده از این ساختار، یک کنترل کننده عصبی استخراج شده و مزایای آن نسبت به کنترل تطبیقی بررسی می شود. پایداری قانون کنترل ارائه شده، با استفاده از تحلیل پایداری لیپانوف اثبات خواهد شد.

کلمات کلیدی:

روبات سریال، شبکه عصبی، کنترل تطبیقی، کنترل عصبی، کنترل مقاوم

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/48604>

