

عنوان مقاله:

کنترل کننده ربات منیپولاتور تحریک ناقص با استفاده از خطی سازی فیدبک حالت از طریق \mathcal{H}

محل انتشار:

یازدهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1387)

تعداد صفحات اصل مقاله: 9

نویسنده:

علی اصغر سلیمانی - دانشگاه آزاد اسلامی واحد نجف آباد

خلاصه مقاله:

در این تحقیق ما به طراحی کنترل کننده مقاوم برای یک منیپولاتور تحریک ناقص (underactuated) با سه مفصل می پردازیم. در روش طراحی کنترل \mathcal{H} مساله رگولاتور تعمیم یافته را در نظر می گیریم و کنترل زیر بهینه \mathcal{H} حاصل می شود. این استراتژی کنترلی بایک کنترل کننده PID متعارف برای پیکربندی های مختلف ربات تحریک ناقص مقایسه می شود. شبیه سازی های انجام شده نشان دهنده مقاوم بودن کنترل کننده است.

کلمات کلیدی:

خطی سازی فیدبک ، مفصل غیر فعال ، منیپولاتور تحریک ناقص ، مقاوم

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/48818>

