

عنوان مقاله:

شبیه سازی کنترل حرکت انسان با استفاده از مدل ترکیب چند خبره

محل انتشار:

چهاردهمین کنفرانس مهندسی برق ایران (سال: 1385)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

فریبا بهرامی - قطب کنترل و پردازش هوشمند، دانشکده برق و کامپیوتر، دانشگاه تهران

وحید تیموری

خلاصه مقاله:

در این مقاله عملکرد مخچه به عنوان یک کنترل کننده پی شخور که از چندین مدل معکوس زیر سیستم تشکیل گردیده است، مدلسازی میشود. حرکت مورد بررسی حرکت برخاستن از روی صندلی می باشد. مدل معکوس توسط 4 شبکه عصبی تولید میگردد که هر شبکه فرامین کنترلی یک فاز از حرکت برخاستن از روی صندلی را تولید مینماید. این چهار فاز براساس چهار فاز اصلی حرکت برخاستن از روی صندلی تعریف شده است. یک سوئی چککننده در سطحی بالاتر مسئول انتخاب شبکه عصبی متناظر با فاز حرکتی در حال وقوع بر اساس اطلاعات حسی فیدبک شده می باشد. نظیر نحوه یادگیری حرکت در انسان، آموزش مدل معکوس نیز در حین انجام حرکت صورت می گیرد.

کلمات کلیدی:

ترکیب خبره ها، حرکت برخاستن از روی صندلی، کنترل حرکت انسان، کنترل پیش خور، مدل معکوس

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/54709>

