

عنوان مقاله:

کنترل موقعیت بازوی انعطاف پذیر با استفاده از کنترل کننده پسگام رویکرد بهینه

محل انتشار:

اولین کنفرانس بین المللی چشم انداز های نو در مهندسی برق و کامپیوتر (سال: 1395)

تعداد صفحات اصل مقاله: 10

نویسندگان:

نامدار سلیمان نتاج - موسسه آموزش عالی آمل

ابوالفضل رنجبر نوعی - دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل دانشکده برق و کامپیوتر

میلاذ ملک زاده - دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل دانشکده برق و کامپیوتر

خلاصه مقاله:

بازوهای انعطاف پذیر کاربرد گسترده ای در صنعت دارند و برای کنترل آن ها روش های متعددی وجود دارد در این مقاله جهت کنترل بازوی انعطاف پذیر الکتریکی مرتبه 15 از روش کنترل ولتاژ استفاده شده است دیدگاه مورد استفاده در این مقاله روش پسگام می باشد روش پسگام دارای ضرایب مثبتی می باشد که عدم انتخاب دقیق این ضرایب سبب پاسخ های نامطلوب سیستم با حتی سبب ناپایداری سیستم می گردد جهت تعیین این ضرایب از الگوریتم PSO استفاده شده است PSO این توانایی را دارد تا پاسخ های دقیق و مطلوبی را از سیستم به دست دهد PSO تابع هزینه سیستم را مینیمم ساخته و پاسخ مطلوب را به دست می آورد تابع هزینه انتخاب شده حاصل جمع مجذور سیگنال ورودی و مجذور مقادیر متغیرهای حالت می باشد

کلمات کلیدی:

بازوی انعطاف پذیر مرتبه 5، تابع لیپانف، پسگام، الگوریتم PSO

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/555370>

