

## عنوان مقاله:

کنترل ربات های سیار فرمایش لغزش با استفاده از شبکه های عصبی پایه شعاعی

## محل انتشار:

دومین کنفرانس بین المللی دستاوردهای نوین پژوهشی در مکانیک، صنایع و هوافضا (سال: 1395)

تعداد صفحات اصل مقاله: 15

## نویسندگان:

حامد ایازی - دانشجوی کارشناسی ارشد گروه مهندسی مکانیک دانشگاه پیام نور صندوق پستی 19395-3697 تهران ایران

امید محمدپور - استاد گروه مهندسی مکانیک دانشگاه پیام نور، صندوق پستی 19395-3697 تهران ایران

علی توسلی - استاد گروه مهندسی مکانیک دانشگاه پیام نور، صندوق پستی 19395-3697 تهران ایران

## خلاصه مقاله:

دینامیک حرکت ربات هایسیار چرخدار فرمایش لغزشی بسیار متاثر از لغزش جانبی چرخ خاست و بدلیل رفتار غیر خطی و پیچیده نیروهای چرخ ها مدل سازی دقیق این ربات هایسیار نمیشد از این رو عدم قطعیت ها نقش موثر را مدلسازی دینامیکی این ربات ها ایفا میکنند در این مقاله هدف کنترل ربات های سیار چرخدار فرمایش لغزش با استفاده از شبکه های عصبی بدون نیاز به دانستن مدل دقیق سیستم است کنترل این نوع از ربات ها با استفاده از شبکه عصبی تابع پایه شعاعی با وجود تغییرات مرکز آبی دوران ربات اثرات لغزش اغتشاشات خارجی و نامعینی های پارامتری سیستم دینامیکی مورد بررسی قرار گرفته است برای بررسی عملکرد کنترل پیشنهاد نتایج شبیه سازی ارائه شده است

## کلمات کلیدی:

کنترل غیر خطی، شبکه های عصبی، ربات های سیار فرمانش لغزش

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/566178>

