

## عنوان مقاله:

کنترل تطبیقی ربات های متحرک خودگردان تمام جهته در حضور نامعینی های پارامتری و غیر پارامتری

## محل انتشار:

چهارمین کنفرانس ملی فناوری اطلاعات، کامپیوتر و مخابرات (سال: 1396)

تعداد صفحات اصل مقاله: 17

## نویسندگان:

آتوسا مهران فر - عضو هیئت علمی آموزشکده فنی و حرفه ای دخترانه اهواز

خلیل دغاغله - دانشجوی ارشد دانشگاه آزاد اسلامی تهران واحد الکترونیکی

## خلاصه مقاله:

در این مقاله مسیله مدلسازی، شبیهسازی و پیادهسازی کنترلکننده برای رباتهای چرخدار موردبررسی و تحلیل معادلات دینامیکی سیستمهای رباتیکی از MATLAB قرارگرفته است. به کمک محیط نرم افزار دشواریهای خاصی برخوردار است. بنابراین استفاده از نرمافزارهایی درتسریع به دست آوردن معادلات حاکمبر سیستمهای رباتیکی، کاری اجتنابناپذیر میباشد. شبیهسازی در محیط جعبهبازارهای متنوع برای طراحی سیستمهای کنترلی را فراهم میآورد. در ابتدا برای فهم پیچیدگیهای معادلات حاکم برسیستمهای رباتیکی، ازانواع رباتها معرفی شده است. پس از مقایسه حل تحلیلی با حل شبیهسازی شده، سایرقابلیتهای جعبهبازار مورد بررسی قرار گرفته است. قابلیتها شامل انواع تحلیلهای مرسوم در روبات میباشد. سپس به معرفی کنترل فازی و تطبیقی پرداخته شده است.

## کلمات کلیدی:

کنترل کننده تطبیقی مقاوم، کنترل کننده چند متغیره، نامعینی های مدل، کنترل فازی و تطبیقی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/668781>

