

عنوان مقاله:

کنترل فازی موقعیت نیرو برای یک ربات سریال

محل انتشار:

سومین کنفرانس ملی نوآوری و تحقیق در مهندسی برق و مهندسی کامپیوتر و مکانیک ایران (سال: 1396)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

عاطفه جعفری - گروه مهندسی برق، واحد مرودشت، دانشگاه آزاد اسلامی، مرودشت، ایران

احمد فروزان تبار - استادیار گروه مهندسی برق، واحد مرودشت، دانشگاه آزاد اسلامی، مرودشت، ایران

خلاصه مقاله:

مفهوم اساسی کنترل هیبرید موقعیت - نیرو بر پایه جدا سازی مساله کنترل نیرو و موقعیت در زیر فضاهای جدا از هم در فضای کاری است. فضای کاری از آن جهت ارزشمند است که در آن می توان مشخص کرد که در کدام جهت کنترل موقعیت و در کدام جهت کنترل نیرو صورت گیرد. بعد از مشخص شدن زیر فضاها می توان کنترل کننده های نیرو و موقعیت را اعمال کرد. در این جا برای کنترل موقعیت نیرو از کنترل کننده فازی استفاده شد این کنترل کننده توانست موقعیت و نیرو را به خوبی کنترل کند.

کلمات کلیدی:

ربات سریال، کنترل کننده فازی، کنترل موقعیت نیرو

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/741185>

