

عنوان مقاله:

کنترل یک ربات با سه درجه آزادی به روش کنترل تطبیقی

محل انتشار:

سومین کنفرانس ملی تکنولوژی مهندسی برق و کامپیوتر (سال: 1396)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

وحید رستمی - دانشکده فنی مهندسی، دانشگاه بین المللی امام خمینی(ره) قزوین قزوین، ایران

کیوان حجامی کوشالشاهی - دانشکده فنی مهندسی، دانشگاه بین المللی امام خمینی(ره) قزوین قزوین، ایران

حسن زرآبادی پور - دانشکده فنی مهندسی، دانشگاه بین المللی امام خمینی(ره) قزوین قزوین، ایران

خلاصه مقاله:

کنترل تطبیقی، یک رویکرد کنترلی قدرتمند در سیستم هایی است که با عدم قطعیت در پارامتر ها یا تغییر نامعلوم پارامترها مواجه هستند. دو رویکرد اساسی برای ساختن یک کنترلر تطبیقی وجود دارد. روش اول کنترل تطبیقی مدل مرجع و روش دوم کنترل تطبیقی خود تنظیم است. در این بررسی از رویکرد اول استفاده شده است. جایی که برای مدل مرجع از توابع پله و سینوسی استفاده شده است. سیستم مورد استفاده در این روش یک ربات با سه درجه آزادی است که یک نمونه عملی پرکاربرد برای چنین کنترلرهایی می باشد.

کلمات کلیدی:

ربات سه درجه آزادی، کنترل تطبیقی، مدل مرجع، سیستم تحت کنترل

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/749288>

