

عنوان مقاله:

کنترل سرو موتور DC با استفاده از کنترل کننده ی PD و مقایسه ی آن با برد Arduino در متلب سیمولینک

محل انتشار:

ششمین کنفرانس ملی مهندسی برق کامپیوتر و فناوری اطلاعات (سال: 1397)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسنده:

آرش موسایی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه تبریز

خلاصه مقاله:

در دنیای امروزی استفاده از بازوهای ربات در کارهایی که انجام آن ها برای انسان سخت و دشوار است گسترش چشم گیری داشته است یکی از بهترین محرک ها برای این بازوهای ربات سرو موتور های DC هستند دلیل اصلی استفاده از این نوع موتور ها فرمان پذیری بالای آن ها است برای فرمان دادن به این سرو موتور می بایست کنترل کننده ای با عملکرد قوی پایداری خوب و بازدهی بالا داشته باشیم هدف از ارائه این مقاله ضمن کنترل سرو موتور با استفاده از کنترل کننده ی PD مقایسه آن با Arduino است

کلمات کلیدی:

سروموتور DC. کنترل کننده ی PD. برد Arduino

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/894735>

