

عنوان مقاله:

کنترل فازی - تطبیقی یک ربات سیار فرمانش لغزشی برای دنبال کردن مسیر

محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

وحید نظری - کارشناس ارشد دانشگاه صنعتی امیرکبیر دانشکده مهندسی مکانیک

مهیار نراقی - استادیار دانشگاه صنعتی امیرکبیر

خلاصه مقاله:

در این مقاله کنترل فازی تطبیقی یک ربات سیار فرمانش لغزشی چهارچرخ، برای دنبال کردن مسیر بر مبنای دوربین، مورد بررسی قرار گرفته است. محدودیتهای موجود در کنترلر فازی متعارف و عملکرد نامطلوب آن در محدوده سرعتهای خطی بالا ایده طراحی کنترلر فازی - تطبیقی را به وجود آورد.

کلمات کلیدی:

کنترلر فازی، تطبیقی، ربات سیار، فرمانش لغزشی، دوربین CCD

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90541>

