

عنوان مقاله:

پیاده سازی کنترل مدل فرا محلی بر روی بازوی ماهر مکانیکی

محل انتشار:

چهارمین کنفرانس ملی تکنولوژی در مهندسی برق و کامپیوتر (سال: 1398)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

سارا مسیح آبادی - دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه صنعتی شاهرود سمنان، ایران

علی اکبرزاده کلات - دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه صنعتی شاهرود سمنان، ایران

خلاصه مقاله:

این مقاله به بیان و پیاده سازی روش کنترل مدل فرامحلی بر روی بازوی ماهر مکانیکی می پردازد. در ابتدا ساختار کلی این روش که زیر مجموعه ای از روش های متنوع کنترل مستقل از مدل است بیان می شود. سپس روش کنترلی مذکور بر روی استراتژی کنترل ولتاژ بازوی مکانیکی پیاده سازی شده و نتایج شبیه سازی ها تخمین خوب و حذف نامعینی ها را در حلقه کنترلی نشان می دهد.

کلمات کلیدی:

بازوی ماهر مکانیکی، کنترل مستقل از مدل، کنترل مدل فرا محلی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/989090>

