

عنوان مقاله:

کنترل موقعیت ربات PUMA560 با استراتژی مفصل مستقل جهت جابجایی اجسام

محل انتشار:

سیزدهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1389)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

مریم کحالی مقدم

مسعود کحالی مقدم

خلاصه مقاله:

در این مقاله به کنترل موقعیت ربات پیوما 560 پرداخته شده است. برای این کار از تکنیک خطی سازی فیدبکی استفاده شده است. ابتدا موتورهای این ربات که از نوع DC مغناطیس دائم هستند در محیط MATLAB مدل، سپس یک مسیر درجه دوم برای حرکت ربات در نظر گرفته شده که این مسیر حاوی نقطه شروع حرکت و نقطه انتهای آن می باشد. در نهایت این مسیر را به مدل ربات در MATLAB اعمال و شرایط را شبیه سازی گردیده است.

کلمات کلیدی:

کنترل موقعیت - ربات پیوما 560 - استراتژی مفصل مستقل - کنترلر PID، خطی سازی فیدبکی - شبیه سازی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/99224>

