

### عنوان مقاله:

مروری بر روش های کنترلی کلاسیک در ربات های دو لینکی

### محل انتشار:

هفتمین همایش ملی فناوریهای نوین در مهندسی برق، کامپیوتر و مکانیک ایران (سال: 1403)

تعداد صفحات اصل مقاله: 15

### نویسندگان:

شورانگیز شمس شمس آباد فراهانی - گروه برق، واحد اسلام شهر، دانشگاه آزاد اسلامی، اسلام شهر، ایران

حمیدرضا پورمهیدیان - شرکت پیشرو فن آور آیرین، تهران، ایران

### خلاصه مقاله:

در این مقاله، بازوهای انعطافپذیر به دلیل مزایای متعددی که نسبت به بازوهای صلب دارند، در نظر گرفته می شوند و به بررسی در بازوهای انعطافپذیر دو لینکی (TLFMs) می پردازیم. TLFM ها در مقایسه با انواع دیگر بازوهای انعطافپذیر بیشتر مورد استفاده قرار می گیرند. مطالعات بر روی TLFM ها به سه دسته اصلی به عنوان روش های مدل سازی، تحلیل های دینامیکی و تکنیک های کنترل طبقه بندی می شوند. انواع مختلفی از مسایل کنترلی برای یک بازو انعطاف پذیر دو لینکی وجود دارد. در این مقاله یک بررسی جامع از روش های کنترل کلاسیک اعمال شده برای TLFM ارائه شده است.

### کلمات کلیدی:

بازوهای انعطافپذیر، کنترل مقاوم، کنترل حالت لغزشی، کنترل تطبیقی، کنترل عقب نشینی، رویت گر

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/2050301>

