

عنوان مقاله:

کنترل مقاوم روبات دو لینکی توسط مد لغزشی مرتبه بالا

محل انتشار:

اولین همایش تخصصی علوم ، فناوری و سامانه های مهندسی برق (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

علی پنجه شاهی - دانشجوی کارشناسی ارشد برق

آصف زارع - استادیار دانشگاه آزاد اسلامی- گروه برق- واحد گناباد،

سعید بلوچیان - استادیار دانشگاه آزاد اسلامی- گروه برق- واحد گناباد،

خلاصه مقاله:

در این مقاله، کنترل چند متغیر یک روبات دو لینکی در نظر گرفته شده است. روباتهای صنعتی نظیر روبات دو درجه، از مقبولیت بالایی در صنعت و همچنین محیطهای آکادمیک برخوردار هستند. به دلیل وجود چند ورودی و چند خروجی بودن این سیستمهای دینامیکی، کنترل آنها همواره با چالش های جدید، روبرو بوده که میتوان با احراز روشهای کنترلی مقاوم، این نقیصه را به حد اعلائی به کمترین مقدار خود رساند. در این مقاله، با توجه به اهمیت مقاوم بودن کنترلرها، سعی شده است تا از دو نوع کنترل تناسبی، انتگرالی، مشتقی و مد لغزشی مرتبه بالا استفاده نمود. مورد اخیر به دلیل، توانایی در حذف اغتشاش سیستم توانسته، تأثیر بسزایی در کنترل تام داشته باشد

کلمات کلیدی:

کنترل مقاوم، کنترل مد لغزشی مرتبه بالا، روبات دو لینکی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/221078>

