

عنوان مقاله:

کنترل تطبیقی بازوهای همکار با در نظر گرفتن امکان لغزشهای ناخواسته در پنجه بازوها

محل انتشار:

شانزدهمین کنفرانس سالانه بین المللی مهندسی مکانیک (سال: 1387)

تعداد صفحات اصل مقاله: 5

نویسندگان:

شهرام هادیان جزی - دانشجوی دکتری - دانشکده مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان

مهدی کشمیری - استادیار - دانشکده مکانیک دانشگاه صنعتی اصفهان

فرید شیخ الاسلام - دانشیار - دانشکده برق و کامپیوتر دانشگاه صنعتی اصفهان

خلاصه مقاله:

در این تحقیق ابتدا با ارائه روشی نو در مدل کردن تماسهای اصطکاکی فرم کاهش یافته جدیدی از معادلات سیستمهای همکار ارائه شده است و سپس بر پایه این معادلات کاهش یافته یک کنترلکننده چند فازی به همراه یک تخمین زن برای کنترل همزمان لغزش در سر پنجه ها و حرکت جسم روی مسیر و همچنین تخمین پارامترهای نامعین ارائه شده است. پایداری داخلی معادلات کاهش یافته، همگرایی تعقیب مسیر و محدود بودن تخمینها به صورت تحلیلی اثبات و نتایج عددی برای بررسی عملکرد آن ارائه شده است.

کلمات کلیدی:

نامعینی پارامتری، لغزش در سرپنجه، اصطکاک

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/41052>

