

عنوان مقاله:

طراحی یک رویه کنترلی جدید در فضای موجی برای عملیات از راه دور دو سویه با تاخیر زمانی در کانال ارتباطی

محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس سالانه مهندسی مکانیک (سال: 1388)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسندگان:

حماد کشاورزپور - کارشناسی ارشد دانشگاه شیراز

مهرداد فرید - استادیار دانشگاه شیراز

محمد اقتصاد - دانشیار دانشگاه شیراز

خلاصه مقاله:

سیستم های عملگر از راه دور دوسویه امروزی با دو معضل اساسی روبرو هستند دستیابی به عملکرد ردگیری منطقی حرکتی / نیرویی و ناپایداری ناشی از حضور تاخیر زمانی در کانال ارتباطی یک عملیات از راه دور مطمئن را به چالش می کشند.

کلمات کلیدی:

عملیات از راه دور دوسویه، تاخیر زمانی، کنترلر موجی، روبات کارفرمای مجازی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/90574>

