سیویلیکا - ناشر تخصصی مقالات کنفرانس ها و ژورنال ها
گواهی ثبت مقاله در سیویلیکا
CIVILICA.com

عنوان مقاله:
طراحی کنترل کننده غیر خطی با استفاده از یک رویتگر برای ربوت برون پوش بالاتنه

محل انتشار:
دومین کنفرانس بین المللی مهندسی برق و علوم کامپیوتر (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 9

نویسندگان:
محمد حسین شرقی - *دانشگاه آزاد اسلامی واحد دماوند*

سید طاها سید علی الهی - *دانشگاه آزاد اسلامی واحد دماوند*

خلاصه مقاله:
در این مقاله هدف طراحی یک رویت کننده برای روبوت بالاپوش بالاتنه در قسمت دست با 2 درجه آزادی می باشد شاخص های میزان راحتی انسان بر اساس معیارهای دینامیکی و سینماتیکی مطرح شده و در نهایت یک رویت کننده برای حرکت دست با 2 درجه آزادی انسان طراحی و نتایج آن شبیه سازی شد در این مقاله سمت و سوی هدف بیشتر بر روی روبوت های برون پوش با هدف توان بخشی و غیر نظامی بوده است ورودی کنترل کننده ای که در این مقاله مورد استفاده قرار گرفته است از یک رویت کننده بهتر جسته است و شبیه سازی آن در نرم افزار مورد استفاده مورد تحلیل و بررسی قرار گرفت که نتایج آن در متن آورده شده است در نهایت پس از طراحی این رویت کننده برای کنترل کننده غیر خطی فیدبک خطی ساز مشاهده شد که رویت کننده مورد استفاده دارای پارامترهای مناسبی برای این مدل بوده است

کلمات کلیدی:
روبوت بالا پوش بالا تنه،معیارهای دینامیکی و سینماتیکی،رویت کننده،کنترل کننده غیر خطی فیدبک خطی ساز

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:
https://civilica.com/doc/480045