

کنترل غیرخطی مقید ربات اسکارا با استفاده از کنترل کننده تطبیقی IQ-PD

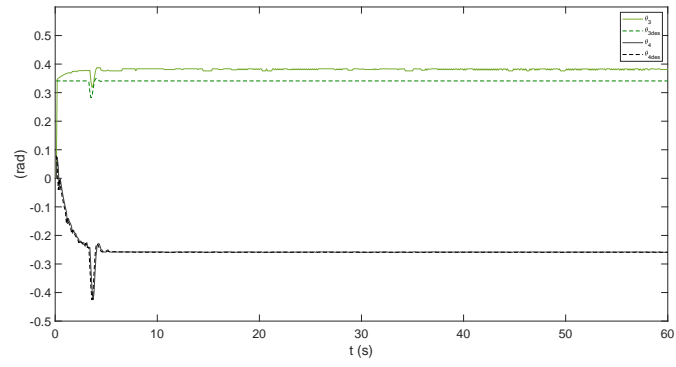
نجمه اسکندری¹، ...²، ...³ و ...⁴
†دانشگاه صنعتی اصفهان، دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر

چکیده

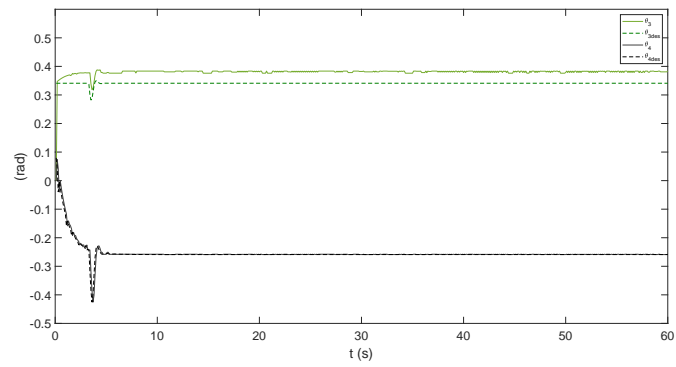
Nullam sem. facilisis lobortis Etiam elit. adipiscing consectetur amet. sit dolor ipsum Lorem non felis ullamcorper. Donec ante. nec mi imperdiet Praesent sollicitudin. pharetra neque et mi nec nunc Vivamus pede. placerat lectus nibh dignissim a augue. ultrices velit lectus commodo. sodales dolor ipsum Lorem sapien. in Praesent porttitor. Ut velit. in. semper vel. ultricies ut. molestie nunc. metus. ut libero interdum Sed neque. tristique fringilla Duis elit. adipiscing consectetur amet. sit sollicitudin. lobortis ante amet sit elit sed Morbi leo. a augue rutrum Nam placerat. Pellentesque turpis. a. egestas a. luctus aliquam. aliquet tellus. lectus Praesent mauris. blandit blandit Praesent semper. accumsan turpis dictum urna quis Nunc ipsum. amet sit lorem lacinia Mauris

کلمات کلیدی: بازوهای مکانیکی، کنترل امپدانس، کنترل نامتغیر، یادگیری کیو افزایشی.

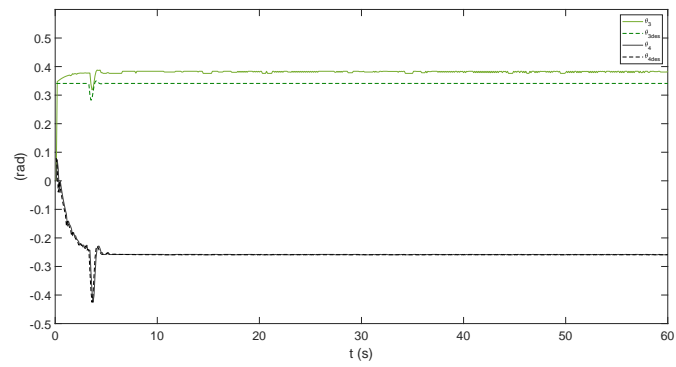
nec Nullam sem. facilisis lobortis Etiam elit. adipiscing consectetur amet. sit dolor ipsum Lorem non felis ullamcorper. Donec ante. nec mi imperdiet Praesent sollicitudin. pharetra neque et mi nunc Vivamus pede. placerat lectus nibh dignissim a augue. ultrices velit lectus commodo. sodales dolor ipsum Lorem sapien. in Praesent porttitor. Ut velit. in. semper vel. ultricies ut. molestie nunc. metus. ut libero interdum Sed neque. tristique fringilla Duis elit. adipiscing consectetur amet. sit sollicitudin. lobortis ante amet sit elit sed Morbi leo. a augue rutrum Nam placerat. Pellentesque turpis. a. egestas a. luctus aliquam. aliquet tellus. lectus Praesent mauris. blandit blandit Praesent semper. accumsan turpis dictum urna quis Nunc ipsum. amet sit lorem lacinia Mauris



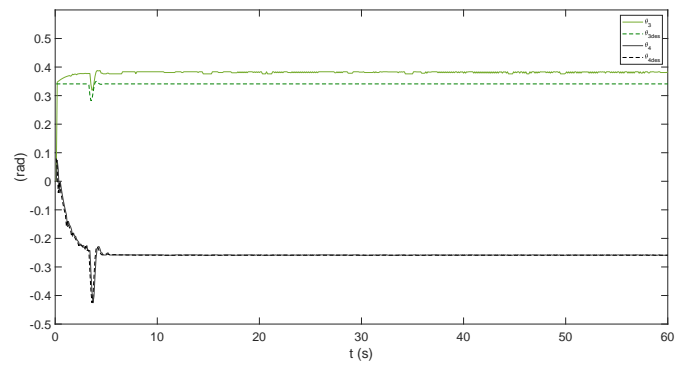
(ا)



(ب)



(ج)



(د)