

ĐIỀU KHIỂN ĐỘNG CƠ TÍCH SERVO TÍCH HỢP CHO ROBOT DI ĐỘNG

Vũ Văn Kiệt

Khóa QH-2008-I/CQ, ngành Cơ học Kỹ thuật

Tóm tắt đồ án tốt nghiệp

Robot di động ngày càng được ứng dụng nhiều trên thế giới và tại Việt Nam cũng đang từng bước nghiệp cứu và chế tạo. Nó được hoạt động trong môi trường có điều kiện khắc nghiệt, độc hại như nhiệt độ cao, từ trường mạnh, phóng xạ hay đơn thuần là tiết kiệm sức lao động của con người. Có thể kể đến vài ứng dụng như vận chuyển hành trong quá trình sản xuất, trong đời sống, trong đời sống gia đình (hút bụi, lau nhà...), trong quân sự, địa chất, năng lượng...

Việc nghiên cứu các thuật toán, ổn định hoạt động của robot luôn được quan tâm. Để giải quyết vấn đề đó những bài toán và phương pháp điều khiển từ đơn giản đến phức tạp ra đời.

Đồ án “ Điều khiển động cơ servo tích hợp cho robot di động ” tập trung nghiên cứu ổn định hoạt động của robot.

Từ khóa: robot di động