

**BỘ GIÁO DỤC VÀ ĐÀO TẠO**  
**TRƯỜNG ĐẠI HỌC KỸ THUẬT - ĐẠI HỌC ĐÀ NẴNG**



**BÁO CÁO ĐỀ TÀI NGHIÊN CỨU**  
**KHOA HỌC CẤP TRƯỜNG**

*Tên đề tài :* NGHIÊN CỨU THIẾT KẾ BỘ ĐIỀU KHIỂN TRƯỢT MỜ  
BỀN VỮNG ĐIỀU KHIỂN QUỲ ĐẠO ROBOT

*Mã số :*

*Chủ nhiệm đề tài :* THS. NGUYỄN VĂN MINH TRÍ  
TRƯỜNG ĐẠI HỌC KỸ THUẬT- ĐẠI HỌC ĐÀ NẴNG

*Đà Nẵng ,9-2001*

## MỤC LỤC

<b>Phần I : Mở đầu.....</b>	<b>2</b>
<b>Phần II : Tổng quan về điều khiển mờ và điều khiển trượt.....</b>	<b>4</b>
<i>2.1- Bộ điều khiển mờ. ....</i>	<i>4</i>
<i>2.1- Nguyên lý của điều khiển trượt.....</i>	<i>4</i>
<b>Phần III: Thiết kế bộ điều khiển trượt cho robot.....</b>	<b>7</b>
<i>3.1- Động lực học robot n khâu.....</i>	<i>7</i>
<i>3.2- Thiết kế bộ điều khiển trượt cho robot n khâu.....</i>	<i>7</i>
<b>Phần IV: Kết hợp bộ điều khiển trượt với điều khiển mờ và khâu tích phân.....</b>	<b>11</b>
<i>4.1- Thiết kế bộ điều khiển mờ. ....</i>	<i>11</i>
<i>4.2- Bộ điều khiển mờ kết hợp với khâu tích phân.....</i>	<i>12</i>
<b>Phần V: Áp dụng thiết kế hệ điều khiển trượt mờ cho robot hai khâu.....</b>	<b>15</b>
<i>5.1-Thiết kế bộ điều khiển trượt cho robot hai khâu.....</i>	<i>15</i>
<i>5.2- Đặc tính của hệ thống kín khi không tải và có kết hợp với bộ điều khiển mờ.....</i>	<i>17</i>
<i>5.3-Đặc tính của hệ thống kín khi có tải và có bộ điều khiển trượt mờ đầy đủ.....</i>	<i>19</i>
<i>5.4-Đặc tính của hệ thống kín khi có tải thay đổi.....</i>	<i>22</i>
<b>Phần VI : Kết luận.....</b>	<b>23</b>
<b>Tài liệu tham khảo</b>	
<b>Phụ lục A</b>	
<b>Phụ lục A</b>	