

تعداد سوالات : تستی : ۰ تشریحی : ۷

زمان آزمون (دقیقه) : تستی : ۰ تشریحی : ۱۲۰

سری سوال : یک ۱

عنوان درس : کنترل ربات

رشته تحصیلی / گد درس : مهندسی رباتیک ۱۵۱۱۰۴۵

نمره ۲,۰۰۰

۱- الف) روش طراحی با کاهش گرادیان را توضیح دهید.
ب) الگوریتم آن را بیان نموده و شرح دهید.

نمره ۲,۰۰۰

۲- جبران ساز PID را توضیح دهید.

نمره ۲,۰۰۰

۳- اصل دالامبر را توضیح داده و معادلات مربوط به آن را بیان کنید

نمره ۲,۰۰۰

۴- روش دینامیک معکوس مقاوم را به طور کامل تشریح نمایید.

نمره ۲,۰۰۰

۵- مفهوم کنترل امپدانس هیبریدی را شرح دهید.

نمره ۲,۰۰۰

۶- هر یک از مفاهیم زیر را تعریف کنید:

الف) میدان برداری هموار

ب) میدان هم بردار هموار

ج) توزیع کاملاً انتگرال پذیر

د) توزیع گسترده

نمره ۲,۰۰۰

۷- پارامترهای غیرذاتی دوربین را با جزئیات کامل بیان نمایید.

تعداد سوالات : تستی : ۰ تشریحی : ۷

زمان آزمون (دقیقه) : تستی : ۰ تشریحی : ۱۲۰

سری سوال : یک ۱

عنوان درس : کنترل ربات

رشته تحصیلی / گد درس : مهندسی رباتیک ۱۵۱۱۰۴۵

۲۰۰ نمره	۱- پاسخ در صفحه 174 منبع درسی
۲۰۰ نمره	۲- پاسخ در صفحه 210 منبع درسی
۲۰۰ نمره	۳- پاسخ در صفحه 243 منبع درسی
۲۰۰ نمره	۴- پاسخ در صفحه 291 منبع درسی
۲۰۰ نمره	۵- پاسخ در صفحه 321 منبع درسی
۲۰۰ نمره	۶- پاسخ در صفحات 329 و 330 و 335 منبع درسی
۲۰۰ نمره	۷- پاسخ در صفحه 367 منبع درسی