سینماتیک چهارپره و یادگیری کنترل آن توسط یادگیری تقویتی

داريوش حسنيور

یاییز ۱۳۹۴

چهارپره اهلیکوپتر چندپره است که توسط چهار پره به پرواز و حرکت در می آید که به عنوان وسایل پره ای طبقه بندی می شوند. در این سمینار به ارائه ی یک مدل سینماتیکی از سینماتیک چهارپره خواهیم پرداخت، سینماتیک شاخه ای از دانش مکانیک کلاسیک است که حرکت اجسام و سامانه ها (گروهی از اجسام) را بدون در نظرگرفتن نیروهای عامل حرکت بررسی می کند. در این سمینار به تحلیل نیروهای وارد بر چهارچوب چهارپره نیز پرداخته و در نهایت توضیحی در مورد معادلات حرکتی چهارپره که رفتار چهارپره را با توجه به پارامترهای آن شرح می دهد، داده می شود.

Quadrotor\