

Assignment 1 - Control Systems High Level Design

Το παρακάτω δομικό διάγραμμα αφορά έναν ρομποτικό βραχίονα. Αποτελείται από ελεγκτές και τους αντίστοιχους αισθητήρες και έναν ενεργοποιητή (π.χ. σερβοκινητήρα). Ο σκοπός δημιουργίας ενός τέτοιου συστήματος αυτόματου ελέγχου είναι να ελέγχει τις αρθρώσεις του βραχίονα ώστε εκείνος να εκτελεί με ακρίβεια και μεγάλη ευστάθεια διάφορες κινήσεις και εργασίες. Για παράδειγμα, μετακίνηση αντικειμένων, επισκευές, κ.α.

