

توصيف مقرر دراسي

قسم: الميكاترونكس		كلية: الهندسة	
CEMC703	رمز المقرر:	Robot Control التحكم بالروبوت	اسم المقرر:
CEMC609	المتطلب السابق:	2: عملي	3: نظري
CEMC609 نظم التحكم		الساعات المعتمدة:	

التوصيف	
<p>يغطي هذا المقرر المواضيع التالية: معادلات الحركة الديناميكية للروبوت، نمذجة نظام التحكم بالروبوت، استقرار الروبوت، التحكم بالروبوت بالقوة و الموقع ، التحكم البصري بالروبوت، طرق التحكم بالروبوت التسلسلي، طرق التحكم بالروبوت المتوازي، طرق التحكم بالروبوت المتحرك، التحكم بالطائرات بدون طيار.</p>	
المحتوى	
<ol style="list-style-type: none"> 1. الموديل الديناميكي 2. معادلات Newton-Euler 3. معادلات Lagrange 4. نمذجة نظام التحكم بالروبوت 5. التحكم بالقوة والموقع 6. التحكم بالروبوت التسلسلي 7. التحكم بالروبوت المتوازي 8. التحكم بالروبوت المتحرك 9. التحكم بالطائرات بدون طيار 	
المراجع	
<p>Textbook: Choset, Howie M. Principles of robot motion : ISBN:978-81-203-2884-6 New Delhi: 2010</p>	<p>Reference: Klafter, Richard David. Robotic Engineering: ISBN:978-81-203-0842-8 New Delhi: 2009</p>

عميد الكلية
أ.د. علاء الدين حسام الدين