

<p>کد مسئله : SI-26</p>	<p>فرم درخواست تعریف پروژه (RFP)</p>	
<p>عنوان مسئله : شناسایی سیستم رباتها و زیرسیستمهای هوافضا :</p>		
<p>تعریف مسئله، ضرورت انجام و اهداف طرح :</p> <p>حوزه شناسایی سیستمهای دینامیکی (مثل رباتها و زیر سیستمهای ماهواره) از جمله مهمترین حوزه های مهم در صنایع پیشرفته هوا فضا در دنیا است. این نکته از آن جهت حائز اهمیت است که با شناسایی دقیق دینامیک زیرسیستمهای ماهواره برای امکان کنترل ماهواره ها در حالت set-point یا کنترل اقمار قابل توجه خواهد بود. شناسایی دقیق رباتها نیز امکان کنترل رباتها در مود دینامیکی را فراهم می آورد که امروزه برای حوزه های مهندسی پزشکی و ساخت رباتهای جراحی چشم و امثالهم حائز اهمیت است. دو رویکرد سنتی و نوین برای شناسایی سیستمهای رباتیکی وجود دارد که هر یک به فراخور نیاز می توانند قابل بهره برداری باشند. با توجه به چالشهای فراوانی که حوزه شناسایی سیستمهای رباتیکی و زیر سیستمهای ماهواره ای دارد ارائه هر گونه روش که بتواند این چالش ها را کمتر کند و روشی برای امکان شناسایی سیستم را فراهم آورد، به این حوزه کمک شایانی خواهد کرد.</p>		
<p>مشخصات فنی و عملیاتی :</p>		
<p>خروجی های مورد انتظار (دستاوردهای فنی و تولیدات علمی) :</p> <p>روش های شناسایی سیستم ربات های صنعتی ترجیحا برند KUKA (با هر دو روش کلاسیک یا هوش مصنوعی)</p>		
<p>محدودیتها و قیود :</p>		