

## عنوان مقاله:

طراحی کنترل کننده ی زاویه ی پیشران سامانه ی حامل کن ست به شیوه ی فازی

## محل انتشار:

یازدهمین کنفرانس سراسری سیستم های هوشمند (سال: 1391)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

## نویسندگان:

امیررضا کوثری - استادیار دانشکده علوم و فنون نوین دانشگاه تهران

محسن جعفرزاده - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشکده علوم و فنون نوین دانشگاه تهران

حسین مقصودی دهاقانی - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشکده علوم و فنون نوین دانشگاه تهران

## خلاصه مقاله:

در این مقاله با استفاده از روش استنتاج فازی ممدانی، کنترل کننده ای هوشمند برای سیستم کنترل بردار پیشران سامانه پرتابی حامل کن ست طراحی گردیده است. کنترل بردار حرکت با توجه به معادلات دینامیکی حاکم بر این سامانه و جهت تحویل دهی محموله در ارتفاع و زاویه مسیر پروازی خاصی برنامه ریزی می شود. تدوین متغیرهای حالت و کنترل پروازی و شرایط تصمیم گیری به فرم عبارات بیانی و تنظیم توابع عضویت فازی با توجه به مفاهیم ادراکی و تجربی صورت پذیرفته و نتایج مدلسازی ها و شبیه سازی های انجام شده موید توانمندی مناسب این روش جهت هدایت مسیر حامل می باشد

## کلمات کلیدی:

سامانه های حامل، کنترل فازی، کن ست، ممدانی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/214727>

