

عنوان مقاله:

ردیابی مسی ر و پایدارسازی برای کوادروتور بروش کنترل PID بهینه

محل انتشار:

کنفرانس ملی فن آوری و انرژی و داده با رویکرد مهندسی برق و کامپیوتر (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 7

نویسندگان:

محمد رضایی - دانشجوی دکتری مهندسی برق دانشگاه علم و صنعت ایران

حسین بلندی - دانشیار دانشکده برق دانشگاه علم و صنعت ایران

حسین نعمتی - کارشناسی ارشد مهندسی برق - کنترل

سیدمجید اسماعیل زاده - استادیار دانشکده برق دانشگاه علم و صنعت ایران

خلاصه مقاله:

در این مقاله روش جدید کنترل، پایدارسازی و ردیابی مسیر از پیش تعیین شده برای کوادروتور ارائه شده است. برای تنظیم ساختار متعارف کنترل کننده PID از روش بهینه سازی عددی درمقاله استفاده شده است. مدت تک ورودی - تک خروجی برای رسیدن به اهداف مطلوب در ساختار کنترل کننده پیاده سازی شده است. کارایی روش ساختار کنترل کننده طراحی شده با فاکتورهای زمانی مانند فرجهش زمان نشست و ... ارزیابی شده است. نتایج شبیه سازی کارایی روش را نشان داده است.

کلمات کلیدی:

بهینه سازی، پایدارسازی، ردیابی مسیر، کوادروتور، مدل دینامیکی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/396361>

