

عنوان مقاله:

طراحی کنترل کننده برای مدل کاهش یافته اتوپیلوت ارتفاع موشک با بهره گیری از کنترل فازی

محل انتشار:

کنفرانس ملی دانش و فناوری علوم مهندسی ایران (سال: 1395)

تعداد صفحات اصل مقاله: 10

نویسندگان:

الهام حسن زاده مقدم - دانشجوی ارشد دانشگاه غیرانتفاعی البرز

حسن زرآبادی پور - استاد دانشگاه بین المللی امام خمینی

خلاصه مقاله:

امروزه در تمامی کشورهای مدرن تحقیقات زیادی در زمینه دفاعی صورت می گیرد، یکی از موضوعات که توجه بسیاری را به خود جلب نموده است بی شک کنترل ارتفاع موشک کروز می باشد که یک مسیله بسیار مهم و تاکتیکی در حملات جنگ های مدرن می باشد. بررسی دیدگاه گوناگون در این زمینه سبب پیشرفت شگرفی در طراحی خلبان خودکار برای موشک کروز گردیده است. در راستای کنترل ارتفاع موشک کروز در این مقاله با بهره گیری از مفاهیم کنترل فازی و سیستم ابعاد وسیع سعی در بهبود نتایج نموده ایم. از آنجاییکه طراحی و تجزیه تحلیل سیستم های با ابعاد وسیع مشکل می باشد ابتدا مدل سیستم را کاهش داده، سپس به طراحی کنترل کننده پرداخته ایم. در پایان نتایج بدست آمده با سیستم اصلی مقایسه گردیده و نشان داده شده که طراحی انجام شده تقریباً مناسبی از سیستم اصلی می باشد.

کلمات کلیدی:

موشک کروز، اتوپیلوت موشک، کنترل فازی، سیستم ابعاد وسیع، تحقق بالانس شده

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/627877>

