

## عنوان مقاله:

کنترل مسیر زیر دریایی اکتشافی بدون سرنشین

## محل انتشار:

هشتمین همایش ملی صنایع دریایی ایران (سال: 1385)

تعداد صفحات اصل مقاله: 10

## نویسندگان:

جواد مرزبان راد - استادیار دانشکده مهندسی خودرو، دانشگاه علم و صنعت ایران

احمد کشاورزی - کارشناسی ارشد خودرو، دانشگاه علم و صنعت ایران

ناتا امیریاراحمدی - کارشناس مهندسی مکانیک، دانشگاه کاشان

## خلاصه مقاله:

در این مقاله، کنترل حرکت یک زیر دریایی بدون سرنشین برای رسیدن به یک نقطه مورد نظر انجام شده است. کنترلر طراحی شده از نوع P و PD بوده و معادلات غیر خطی می باشند. پارامترهای زیادی بر روی مسیر حرکت زیر دریایی و رسیدن آن به هدف دلخواه تاثیر می گذارند. در این تحقیق سعی می شود با کنترل پارامترها بتوان مسیر رسیدن به زیر دریایی به نقطه هدف را کنترل نمود. مقایسه بین این دو کنترلر نشان می دهد نوع P زیر دریایی را سریعتر به نقطه انتهاب می رساند و مسیر رانیز به خوبی دنبال می کند.

## کلمات کلیدی:

زیر دریایی ، کنترلر غیر خطی ، FLUENT ، MATLAB SIMULINK

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/8495>

