

عنوان مقاله:

کنترل تطبیقی عصبی سیستم های غیر خطی به فرم فیدبک خالص با استفاده از کنترل کننده سطح دینامیکی در حضور اغتشاشات

محل انتشار:

پنجمین کنفرانس ملی مهندسی برق و سیستم های هوشمند ایران (سال: 1397)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

افروز چوبداران - دانشکده مهندسی برق، واحد نجف آباد، دانشگاه آزاد اسلامی، نجف آباد، ایران

مهناز هاشمی - دانشکده مهندسی برق، واحد نجف آباد، دانشگاه آزاد اسلامی، نجف آباد، ایران

خلاصه مقاله:

در این تحقیق یک کنترل کننده سطح دینامیکی مبتنی بر شبکه های عصبی برای سیستم های فیدبک خالص با استفاده از روش گام به عقب پیشنهاد شده است. هدف از این تحقیق، طراحی یک کنترل کننده عصبی تطبیقی برای سیستم ها به فرم فیدبک خالص به نحوی که تمام سیگنال های سیستم حلقه بسته با وجود اغتشاشات به طور یکنواخت نهایتاً کراندار باشند. با استفاده از تکنیک کنترل سطح دینامیکی در طراحی کنترل کننده، طرح پیشنهادی از مسئله فروپاشی پیچیدگی ذاتی بسیاری از طرح های موجود اجتناب می کند. کارایی روش مورد نظر با شبیه سازی و طراحی قانون کنترلی مورد نظر در نرم افزار متلب نشان داده خواهد شد.

کلمات کلیدی:

کنترل کننده سطح دینامیکی، گام به عقب، شبکه عصبی، اغتشاش

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/860844>

