

عنوان مقاله:

کنترل سرعت و جهت شناور تندرو با استفاده از کنترل کننده فازی

محل انتشار:

ششمین کنگره ملی تازه های مهندسی برق و کامپیوتر ایران با نگاه کاربردی بر انرژی های نو (سال: 1398)

تعداد صفحات اصل مقاله: 15

نویسندگان:

فرشد غلامزاده - گروه برق کنترل، دانشکده فنی مهندسی واحد مرودشت، دانشگاه آزاد اسلامی، مرودشت. ایران

مزدا معطری - گروه برق کنترل، دانشکده فنی مهندسی واحد مرودشت، دانشگاه آزاد اسلامی، مرودشت. ایران

خلاصه مقاله:

در این مقاله ابتدا مدل سازی یک درجه آزادی و سه درجه آزادی کشتی بررسی شد. معادلات حرکت و گشتاورهای کشتی به طور کامل بیان شد. سپس به بیان عملکرد کنترل کننده فازی پرداختیم و نحوه طراحی کنترل کننده فازی گفته شد. بعد از آن معادلات کشتی در شبیه ساز نرم افزار متلب شبیه سازی شد و دو کنترل کننده PID و فازی برای کنترل زاویه دماغه و سرعت کشتی آورده شد. در آخر این کنترل کننده ها در وجود موج با یکدیگر مقایسه شدند. نتایج نشان می دهد

کلمات کلیدی:

کنترل زاویه دماغه کشتی، کنترل سرعت کشتی، کنترل فازی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/923911>

