

عنوان مقاله:

مدلسازی و شبیه سازی یک مدل زیردریایی بدون سرنشین

محل انتشار:

هفدهمین کنفرانس ملی دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

سیداحمد مطلبی - کارشناسی ارشد مهندسی برق کنترل دانشگاه آزاد ابرکوه

سیدحسن مطلبی - کارشناسی ارشد مهندسی برق کنترل دانشگاه آزاد ابرکوه

خلاصه مقاله:

محرکه زیر دریائی بدون سرنشین وسیله ای مناسب برای انجام عملیاتهای مختلف زیر سطحی مانند تحقیقات علمیکارهای تجاری عملیاتهای نظامی لایروبی، جانور شناسی و است. این محرکهها نیازمند هدایت و کنترل جهت انجام عملیات زیر سطحی هستند مدلسازی شناسائی و کنترل این وسایل یکی از زمینههای فعال تحقیق و توسعه طی دهه های اخیر است مدلسازی هیدرودینامیکی شامل مدلسازی حرکت بدنه محرکه و مدلسازی پیشرانه است. برای کنترل، پیشرانه از مدل حالت دائم پیشرانه استفاده شده است. این مدل تخمین خوبی از پاسخ حالت دائم پیشرانه به همراه تخمین نسبتا مناسب از پاسخ گذرای پیشرانه ارائه می کند.

کلمات کلیدی:

زیر دریایی بدون سرنشین، کنترل کننده شبکه عصبی محرکه زیر دریایی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1604906>

