بسمه تعالى



سیستم های ابعاد بزرگ

پروژه پایانی

موعد تحويل

دانشكده مهندسي برق

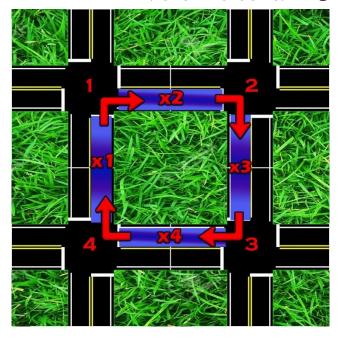
گروه کنترل

نيمسال دوم 02-01

مدرس: دکتر معاونی

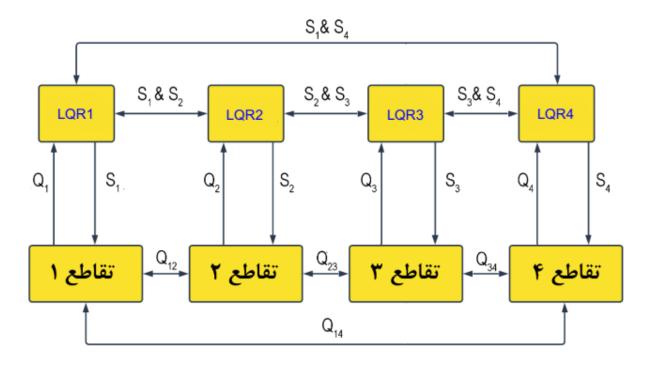
مطابق با سامانه دروس

فرض کنید سیستم ترافیکی به صورت زیر در اختیار داریم:



نحوهی اتصال تقاطعها در حالت مربعی

در شکل زیر شمای کلی کنترل کننده ی توزیع شده در حالتی که تقاطعها به صورت مربعی به یکدیگر متصل اند، نشان داده شده است. الگوریتم کنترل توزیع شده به گونه ای است که هر تقاطع سیگنال کنترلی بهینه ی خود (S_{i+1}^w) و تقاطع همسایه ی خود را با توجه به تابع هزینه ی خود، حساب می کند (S_{i+1}^w) .

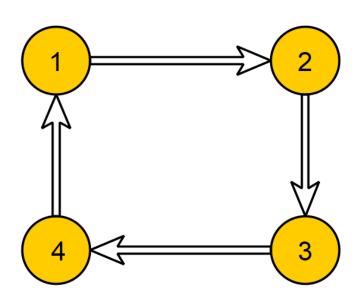


شمای کلی کنترل کنندهی توزیع شده برای سیستم ترافیکی با تقاطعهای مربعی

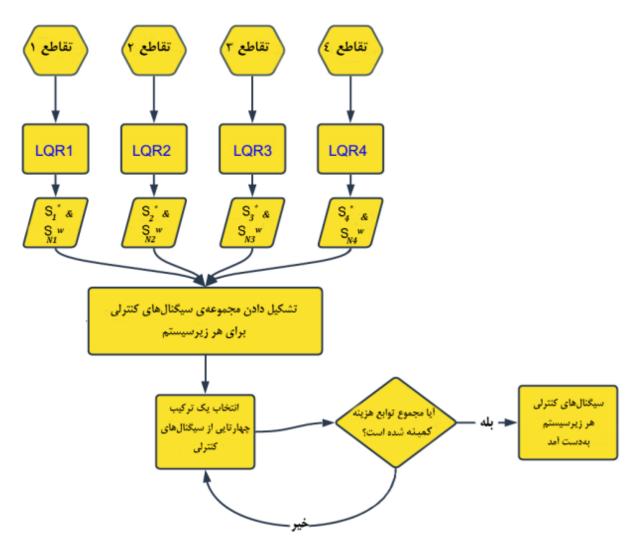
بنابراین، با احتساب سیگنال کنترلی مرحله ی قبل، هر تقاطع دارای دو سیگنال کنترلی بهینه (S_i^*, S_i^w) میباشد و برای پیدا کردن بهترین سیگنال کنترلی در هر تقاطع، یکی از دو سیگنال (S_i^*, S_i^w) انتخاب می شود به نحوی که تابع هزینه ی کلی سیستم را کمینه کند:

$$J_{total} = J_1 + J_2 + J_3 + J_4$$

در نتیجه سیستم کلی شامل 4 زیرسیستم به صورت زیر خواهد بود که برای سادگی، ارتباط آنها به صورت یکطرفه خواهد بود؛ لذا هر زیرسیستم تنها یک همسایه در اطراف خود دارد.



الگوریتم کنترلی این نوع کنترل کننده در شکل زیر نشان داده شده است:



فلوچارت كنترلى كنترل كنندهى LQR توزيعشده

طراحی سیستم کنترل توزیع شده با کنترل کننده LQR گسسته برای 4 زیرسیستم داده شده برای 10 نمونه ی زمانی و با مقادیر اولیه ی 1.5 برای متغیرهای حالت و ترسیم پاسخ سیستم حلقه بسته و سیگنالهای کنترلی (توضیحات بیشتر در جلسه ی توجیهی داده خواهد شد).

$$A_{1} = \begin{bmatrix} -3 & -2 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} , B_{1} = \begin{bmatrix} 4 \\ 0 \end{bmatrix} , Q_{1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} , R_{1} = 1$$

$$A_{2} = \begin{bmatrix} -5.5 & -3 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} , B_{2} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix} , Q_{2} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} , R_{2} = 0.5$$

$$A_{3} = \begin{bmatrix} -4 & -1.75 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} , B_{3} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} , Q_{3} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} , R_{3} = 1$$

$$A_{4} = \begin{bmatrix} -4 & -2 \\ 2 & 0 \end{bmatrix} , B_{4} = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \end{bmatrix} , Q_{4} = \begin{bmatrix} 2 & 0 \\ 0 & 2 \end{bmatrix} , R_{4} = 2$$

لطفا به موارد زیر توجه لازم را داشته باشید:

- تمرین ها به صورت انفرادی میباشد. در صورت مشاهده هر گونه برنامه یا گزارش مشابه، باعث کسر نمره از شما
 می گردد.
- نمره تمارین و پروژه ها و کوییز ها تاثیر بیشتری در نمره پایانی را دارا می باشند. بنابراین در انجام تکالیف به فایل
 گزارش و نتایج شبیه سازی دقت لازم را داشته باشید.
- در سوال های شبیه سازی، تمامی نتایج با تحلیل کافی و در صورت لزوم موارد خواسته شده همراه با جدول با یکدیگر مقایسه شوند. از رسم شکل اضافی خودداری شود. شکلهای بدون توضیح و تحلیل باعث کسر نمره از شما می گردد.
- فایل PDF و فایل word گزارش خود را به همراه m_file هایتان در پوشهای به فرمت و فایل Project_Name_StudentID نامگذاری کرده و فرمت rar شده آن را در صفحه ی درس بارگزاری کنید. (از قرار دادن هر سوال در یک فایل PDF جداگانه، خودداری فرمائید.) به تمرینهای فرستاده شده از طرق دیگر نمرهای تعلق نخواهد گرفت.

همواره موفق باشيد

ارتباط با گروه حل تمرین

https://t.me/+yUVEuADmc71jN2U0 Kntu.ls.1402@gmail.com

کانال اطلاع رسانی درس

t.me/LS1402