成绩:___

模糊控制课程设计报告

姓名: 黄晓阳____

班号: <u>HC001501</u>

学号: <u>2015300005</u>

一、 模糊控制器设计

1. 输入输出变量的隶属度函数

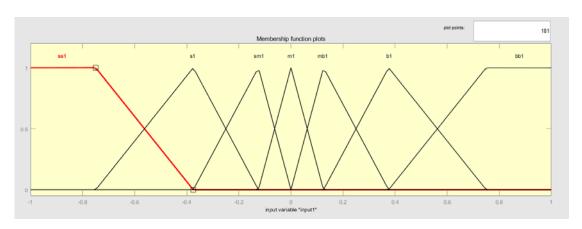


图 1.1 输入偏差量 e

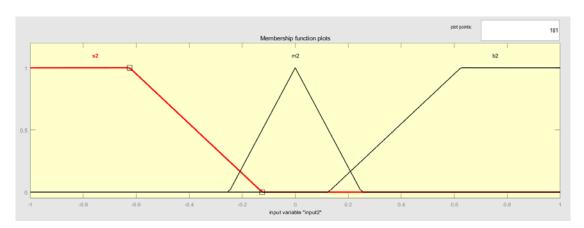


图 1.2 输入偏差量变化率 ec

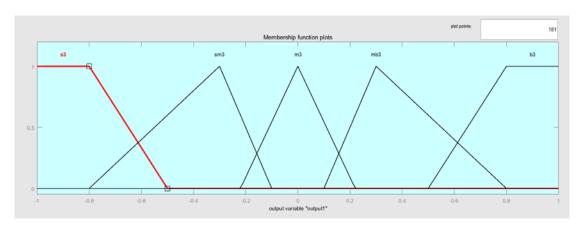
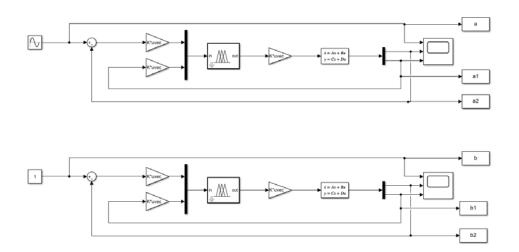


图 1.3 输出控制量 u

2. 模糊规则设置

| D • 17•77 • 7 • • 7 • - 1 | | |
|--------------------------------------|-------------------------|------------------|
| 1.if (input1 is ss1) | and (input2 is s2) then | (output1is b3) |
| 2.if (input1 is ss1) | and (input2 is m2) then | (output1 is b3) |
| 3.if (input1 is ss1) | and (input2 is b2) then | (output1 is mb3) |
| 4.if (input1 is s1) | and (input2 is s2) then | (output1 is b3) |
| 5.if (input1 is s1) | and (input2 is m2) then | (output1 is mb3) |
| 6.if (input1 is s1) | and (input2 is b2) then | (output1 is m3) |
| 7.if (input1 is sm1) | and (input2 is s2) then | (output1 is mb3) |
| 8.if (input1 is sm1) | and (input2 is m2) then | (output1 is mb3) |
| 9.if (input1 is sm1) | and (input2 is b2) then | (output1 is m3) |
| 10.if (input1 is bb1) | and (input2 is b2) then | (output1 is s3) |
| 11.if (input1 is bb1) | and (input2 is m2) then | (output1 is s3) |
| 12.if (input1 is bb1) | and (input2 is s2) then | (output1 is sm3) |
| 13.if (input1 is b1) | and (input2 is b2) then | (output1 is s3) |
| 14.if (input1 is b1) | and (input2 is m2) then | (output1 is sm3) |
| 15.if (input1 is b1) | and (input2 is s2) then | (output1 is m3) |
| 16.if (input1 is mb1) | and (input2 is b2) then | (output1 is sm3) |
| 17.if (input1 is mb1) | and (input2 is m2) then | (output1 is sm3) |
| 18.if(input1 is mb1) | and (input2 is s2) then | (output1 is m3) |
| 19.if (input1 is m1) | and (input2 is m2) then | (output1 is m3) |
| 20.if (input1 is m1) | and (input2 is s2) then | (output1 is mb3) |
| 21.if (input1 is m1) | and (input2 is b2) then | (output1 is sm3) |

二、 Simulink 回路设计



1. 设计思路

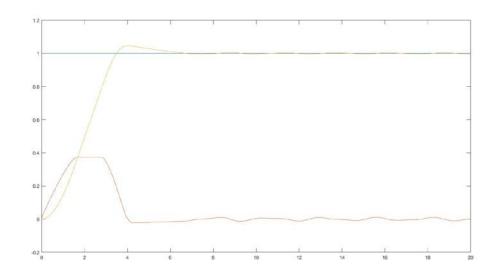
按照书中所示的基本结构将偏差、控制器、被控对象连接成一个回路,通过将偏差和偏差变化率输入模糊控制器,得到输出控制力矩 u 输入到被控对象中,最终得到理想的控制结果。

2. 参数设计

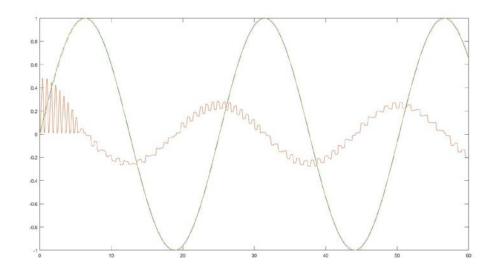
控制器前的误差比例系数为 0.6,偏差变化率输入比例系数为 30,输出力矩比例系数为-10。

三、 验证与仿真

阶跃信号:



正弦信号:



四、 心得体会

通过听取老师对于内容的详细讲解以及在实验过程中的建议,比起纸上谈兵,我对于模糊控制器的设计有了更加深入的了解,在我的认知中是最完美的复杂非线性系统就是人本身了,分析人本身,应用人的潜力去设计成了一个设计的方向,模糊控制和机器学习都是一个对人的分析、近似与应用,模糊控制用人的思维去控制,建立人的思维和模糊数学定量的关系,从而通过应用规则能够得到比较好的控制效果。以上是自己的一点思考,同时在具体进行实验的时候,通过自己的思考和与同学们的讨论,我发现要更好的进行控制,就应该考虑 0 点附近的密集程度,这一点比较重要,同时也应该适当的去分配隶属度函数的数量,把自己当成机器本身,思考各个输入项隶属函数数量的必要性和有效性进行迭代设计,最后才能有一个比较好的结果。

在第二次上课的时候,通过老师的指导,同时也对于实际工程应用有了更加深入的了解,数学模型是数学模型,在实际应用中有其限制,因此在设计工程中第一应该更多的提取被控对象本身提供的信息,同时应该减少 du/dt 等模块的应用,才能保证工程实现的可靠性和易用性。