

Ręczne sterowanie

Ustawienie zmiennej power na wartość większą niż 13 doprowadza do zbyt dużego kątu odchylenia. Trzymanie wartości mniejszej niż 13 pozwala na lepsze kontrolowanie odchyłu ładunku dzięki czemu możemy dużo łatwiej ustawić ładunek nad celem.

Fuzzy Logic

Zmienne regulatora

Regulator ma dwie zmienne wejściowe: **Angle** i **Distance** oraz jedną zmienną wyjściową **Power**

Zbiory zmiennej **Angle** to: *high*, *medium* i *low* Zbiory zmiennej **Distance** to: *positive*, *zero* i *negative*

Zbiory zmiennej **Power** to: *positive*, *zero* i *negative*

Reguły

Name	If	And	Operators	Then	With	Comment	Audit	GUID
B1	RB1		Min / Max				2018-06-23 10:03:20	Barto: F6235
B1.G1	Angle: 0	Distance: 1,02		Power: -1,502	DoS [%]		2018-06-23 10:03:20	Barto: 21F37
B1.G1.R1	Angle: low	Distance: positive	=>	Power: positive	100		2018-06-23 09:58:03	Barto: 7D3C
B1.G1.R2	Angle: low	Distance: zero	=>	Power: zero	100		2018-06-23 09:58:07	Barto: 66D9F
B1.G1.R3	Angle: low	Distance: negative	=>	Power: negative	100		2018-06-23 09:58:12	Barto: 7916A
B1.G1.R4	Angle: medium	Distance: positive	=>	Power: positive	100		2018-06-23 09:58:17	Barto: 0A6D
B1.G1.R5	Angle: medium	Distance: zero	=>	Power: negative	100		2018-06-23 09:58:20	Barto: E1578
B1.G1.R6	Angle: medium	Distance: negative	=>	Power: negative	100		2018-06-23 09:58:50	Barto: 74914
B1.G1.R7	Angle: high	Distance: positive	=>	Power: zero	100		2018-06-23 09:59:01	Barto: 0AD5I
B1.G1.R8	Angle: high	Distance: zero	=>	Power: negative	100		2018-06-23 09:59:08	Barto: 8B3C
B1.G1.R9	Angle: high	Distance: negative	=>	Power: zero	100		2018-06-23 10:03:20	Barto: 0D01F
*								

Ustawienie zmiennych

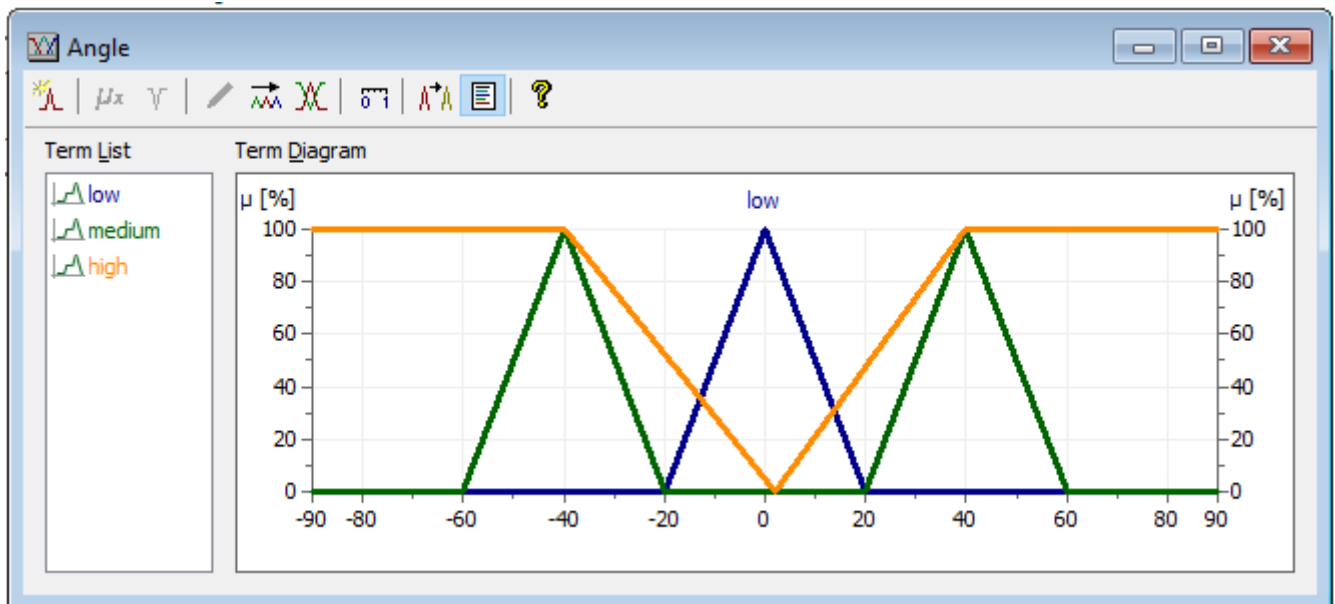


Figure 1. Angle

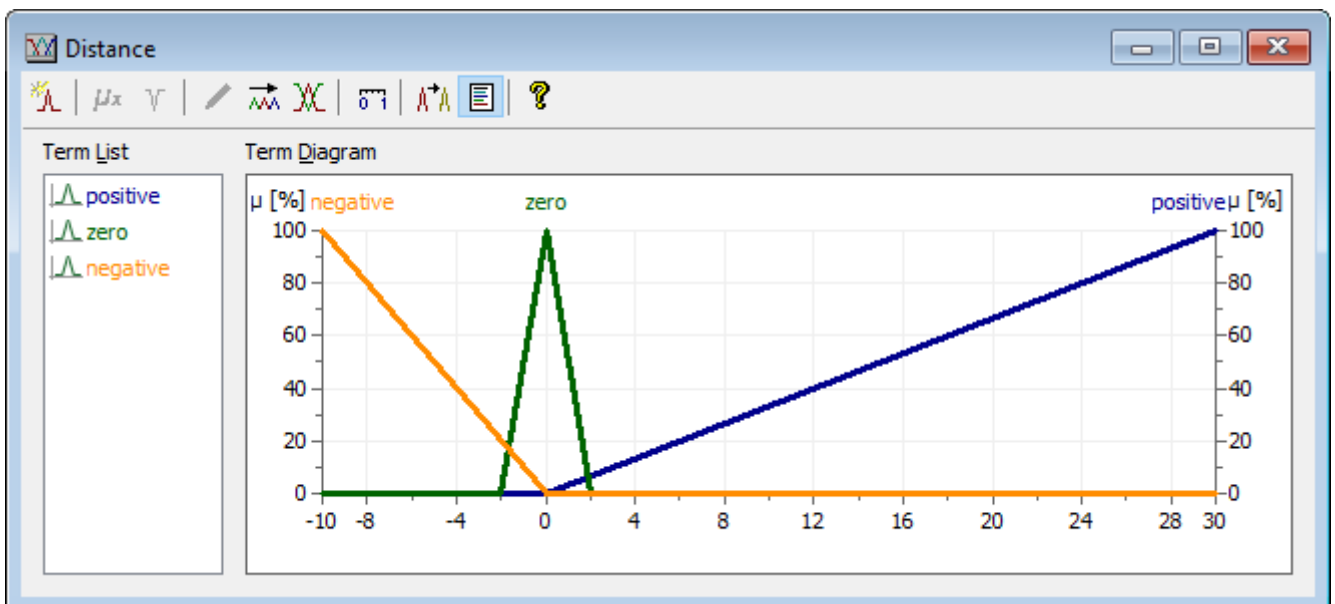


Figure 2. Distance

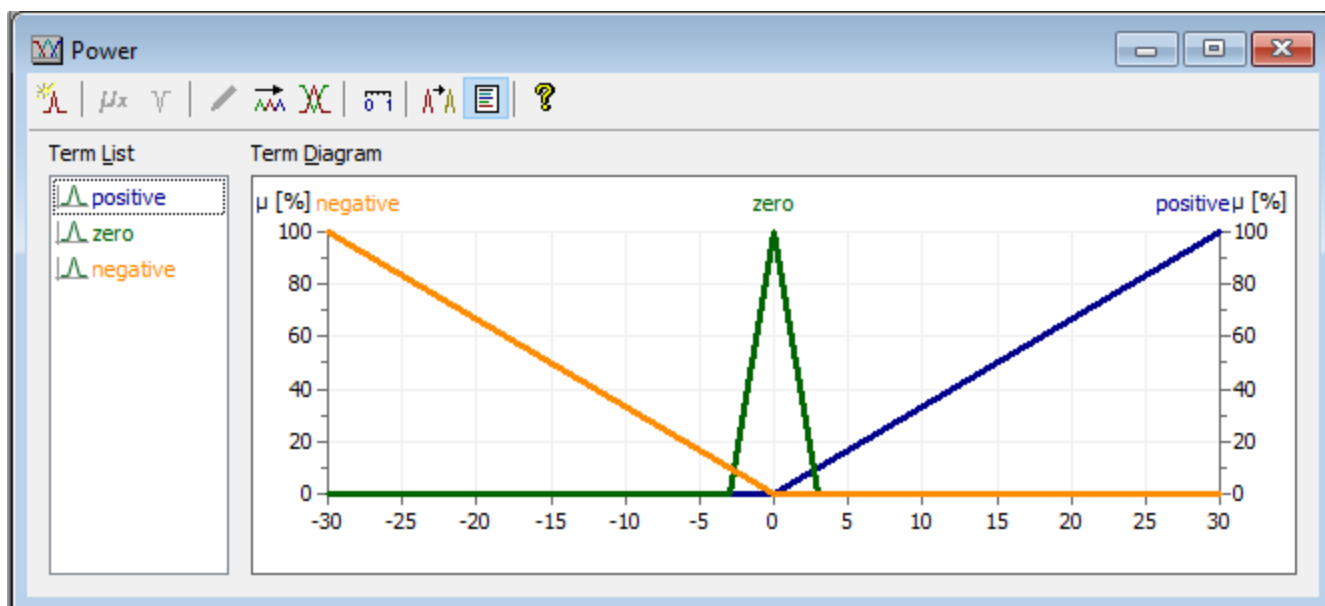


Figure 3. Power

Taki regulator jest bezpieczny i o wiele szybszy niż próby manualne. Sterowanie manualne nie jest zbyt bezpieczne i jednocześnie sterując manualnie osiągamy gorsze wyniki.