



دانشگاه صنعتی شریف
دانشکده‌ی مهندسی هوافضا

پروژه کارشناسی
مهندسی کنترل

عنوان:

کنترل وضعیت سه درجه آزادی استند چهارپره به روش کنترل‌کننده مربعی خطی مبتنی بر بازی دیفرانسیلی

نگارش:

علی بنی اسد

استاد راهنما:

دکتر نوبهاری

شهریور ۱۴۰۰

سلام

سپاس

از استاد بزرگوارم جناب آقای دکتر نوبهاری که با کمک‌ها و راهنمایی‌های بی‌دریغشان، بنده را در انجام این پروژه یاری داده‌اند، تشکر و قدردانی می‌کنم.

چکیده

در این پژوهش از یک روش مبتنی بر تئوری بازی^۱ استفاده شده است. در این روش سیستم و اغتشاش دو بازیکن اصلی در نظر گرفته شده است. هر یک از دو بازیکن سعی می‌کنند امتیاز خود را با کمترین هزینه افزایش دهند که در اینجا، وضعیت استند امتیاز بازیکن‌ها در نظر گرفته شده است. در این روش انتخاب حرکت با استفاده از تعادل نش^۲ که هدف آن کم کردن تابع هزینه با فرض بدترین حرکت دیگر بازیکن است، انجام می‌شود. این روش نسبت به اغتشاش خارجی و نویز سنسور مقاوم است. همچنین نسبت به عدم قطعیت مدل‌سازی نیز از مقاومت مناسبی برخوردار است. از روش ارائه شده برای کنترل یک استند سه درجه آزادی چهارپره که به نوعی یک آونگ معکوس نیز هست، استفاده شده است. عملکرد این روش با اجرای شبیه‌سازی‌های مختلف مورد ارزیابی قرار خواهد گرفت. همچنین، عملکرد آن در حضور نویز و اغتشاش و عدم قطعیت مدل از طریق شبیه‌سازی ارزیابی خواهد شد.

کلیدواژه‌ها: چهارپره، بازی دیفرانسیلی، تئوری بازی، تعادل نش، استند سه درجه آزادی، شبیه‌سازی، تابع هزینه

¹Game Theory

²Nash Equilibrium

فهرست مطالب

۱-۰	شبیه‌سازی استند سه درجه آزادی در حضور کنترل‌کننده	۲
۱-۱-۰	شبیه‌سازی کانال رول استند در حضور کنترل‌کننده LQR	۳
۲-۱-۰	شبیه‌سازی کانال رول استند در حضور کنترل‌کننده LQDG	۴
۳-۱-۰	شبیه‌سازی کانال رول استند در حضور کنترل‌کننده LQIDG	۵
۴-۱-۰	شبیه‌سازی کانال رول-پیچ استند در حضور کنترل‌کننده LQIDG	۶
۵-۱-۰	شبیه‌سازی سه درجه آزادی استند در حضور کنترل‌کننده LQIDG	۱۰
۲-۰	پیاده‌سازی کنترل‌کننده بر رویه استند سه درجه آزادی	۱۵

فهرست شکل‌ها

۱	عملکرد LQR در کنترل زاویه رول (تعقیب ورودی صفر)	۳
۲	عملکرد LQDG در کنترل زاویه رول (تعقیب ورودی صفر)	۴
۳	عملکرد LQIDG در کنترل زاویه رول (تعقیب ورودی صفر)	۵
۴	تغییرات زاویه رول	۷
۵	تغییرات زاویه پیچ	۷
۶	عملکرد کنترل‌کننده LQIDG در کنترل زاویه رول و پیچ (تعقیب ورودی صفر)	۷
۷	موتور شماره یک	۸
۸	موتور شماره دو	۸
۹	فرمان کنترل‌کننده موتور یک و دو در کنترل زاویه رول و پیچ (تعقیب ورودی صفر)	۸
۱۰	موتور شماره سه	۹
۱۱	موتور شماره چهار	۹
۱۲	فرمان کنترل‌کننده موتور سه و چهار در کنترل زاویه رول و پیچ (تعقیب ورودی صفر)	۹
۱۸	عملکرد LQIDG در کنترل زاویه یاو (تعقیب ورودی صفر)	۱۰
۱۳	تغییرات زاویه رول	۱۱
۱۴	تغییرات زاویه پیچ	۱۱
۱۵	عملکرد کنترل‌کننده LQIDG در کنترل زاویه رول، پیچ و یاد (تعقیب ورودی صفر)	۱۱
۱۶	تغییرات زاویه یاو	۱۲

۱۷	عملکرد کنترل‌کننده LQIDG در کنترل زاویه رول، پیچ و یاد (تعقیب ورودی صفر) . .	۱۲
۱۹	موتور شماره یک	۱۳
۲۰	موتور شماره دو	۱۳
۲۱	فرمان کنترل‌کننده موتور یک و دو در کنترل زاویه رول، پیچ و یاد (تعقیب ورودی صفر)	۱۳
۲۲	موتور شماره سه	۱۴
۲۳	موتور شماره چهار	۱۴
۲۴	فرمان کنترل‌کننده موتور سه و چهار در کنترل زاویه رول، پیچ و یاد (تعقیب ورودی صفر)	۱۴

فهرست جدول‌ها

۱-۰ پیاده‌سازی کنترل‌کننده بر رویه استند سه درجه آزادی

؟؟ و ؟؟ کنترل‌کننده خطی مبتنی بر بازی دیفرانسیلی در حالت حلقه‌باز و حلقه‌بسته معرفی شد. در بخش ۱-۱-۰ ابتدا کنترل‌کننده LQR و سپس کنترل‌کننده‌های LQDG و LQIDG در بخش‌های ۲-۱-۰، ۳-۱-۰، ۴-۱-۰ و ۵-۱-۰ شبیه‌سازی شدند. در این بخش به پیاده‌سازی کنترل‌کننده LQR و سپس کنترل‌کننده‌های LQDG و LQIDG پرداخته خواهد شد.

مراجع

- [1] A. Karimi, H. Nobahari, and P. Siarry. Continuous ant colony system and tabu search algorithms hybridized for global minimization of continuous multi-minima functions. *Computational Optimization and Applications*, 45(3):639–661, Apr 2010.



Sharif University of Technology
Department of Aerospace Engineering

Bachelor Thesis

LQDG Controller for 3DOF Quadcopter Stand

By:

Ali BaniAsad

Supervisor:

Dr. Nobahari

August 2021