

شبكههاي عصبي مصنوعي

جلسات دوازدهم:

مثالهایی از کاربردهای MLP و RBF

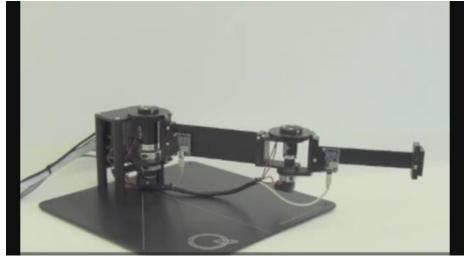
(Applications of MLP and RBF)

كنترل عصبى-تطبيقى بازوى انعطاف پذير



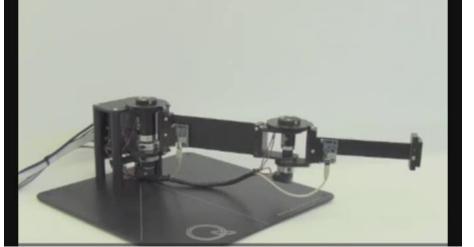
كنترل عصبى-تطبيقي بازوى انعطاف پذير

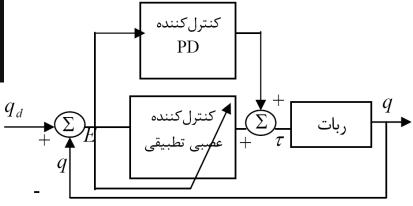
• هدف، حرکت دادن دو بازوی سری انعطاف پذیر است به طوری که ارتعاش بازوها به حداقل برسد



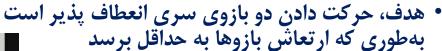
كنترل عصبى-تطبيقى بازوى انعطاف پذير

• هدف، حرکت دادن دو بازوی سری انعطاف پذیر است به طوری که ارتعاش بازوها به حداقل برسد ■

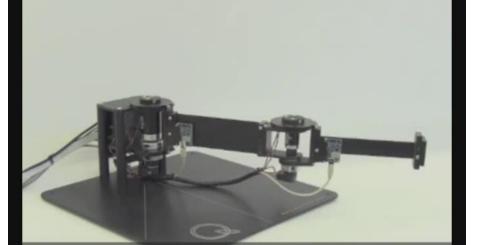


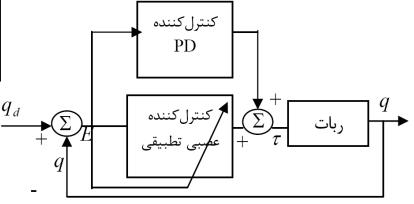


كنترل عصبى-تطبيقى بازوى انعطاف پذير

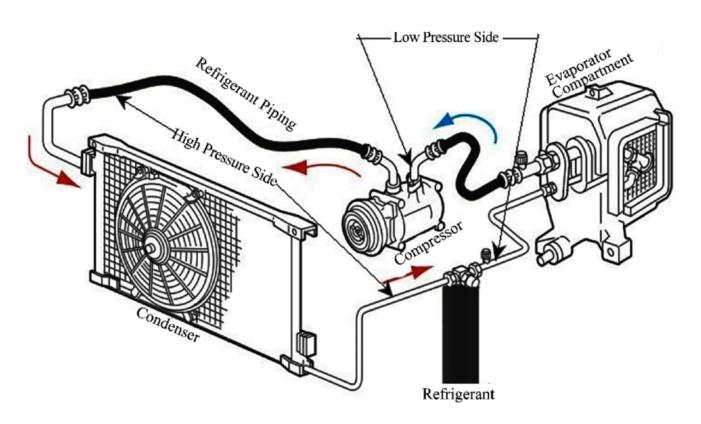


• از شبکه عصبی RBF برای تعیین گشتاور بازوها استفاده شده است.

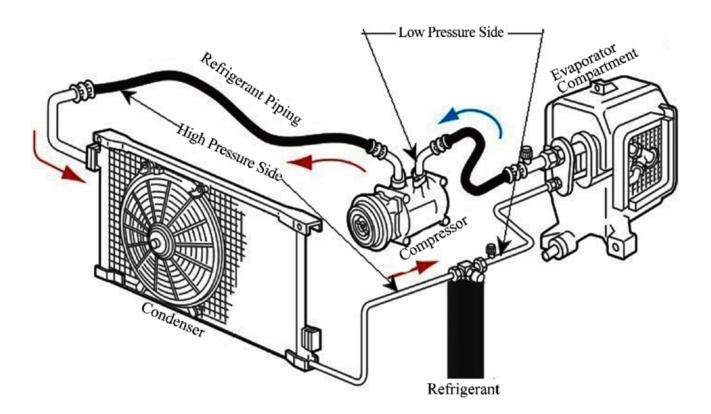




كنترل عصبى سيستم كولر خودرو

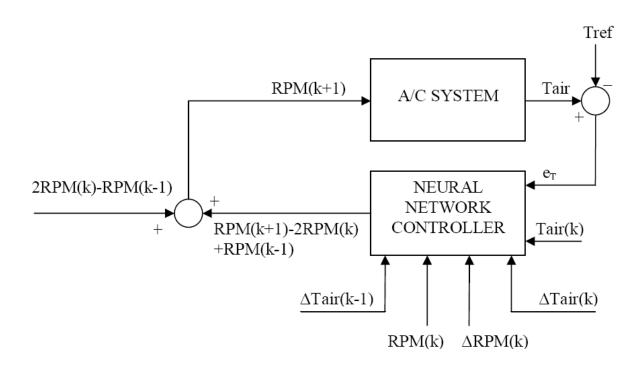


كنترل عصبى سيستم كولر خودرو

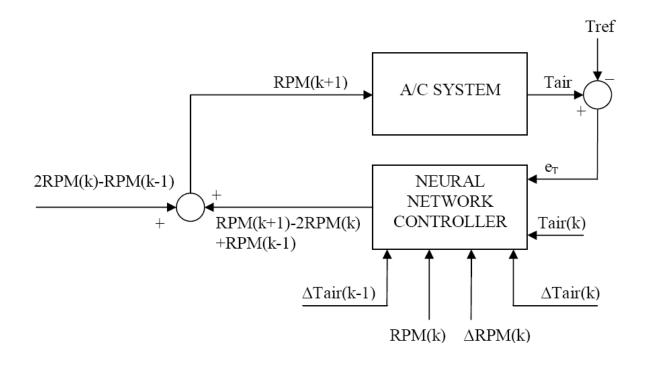


• هدف، تنظیم دمای داخل اتاق خودرو است بهطوری که خاموش و روشن شدن کمپرسور به حداقل برسد.

كنترل عصبى سيستم كولر خودرو



كنترل عصبى سيستم كولر خودرو



• از شبکه عصبی RBF برای تعیین دور کمپرسور استفاده شده است.

بازشناسی چهره با استفاده از شبکههای عصبی

بازشناسی چهره با استفاده از شبکههای عصبی

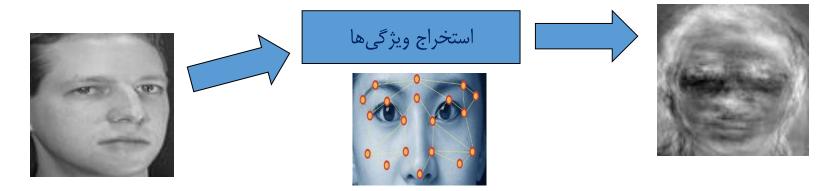


بازشناسی چهره با استفاده از شبکههای عصبی



• هدف، ذخیرهسازی چهره اشخاص و بازشناسی آنها در حالتهایی متفاوت از چهرههای ذخیرهشده است.

بازشناسی چهره با استفاده از شبکههای عصبی



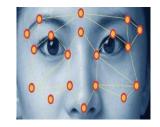
- هدف، ذخیرهسازی چهره اشخاص و بازشناسی آنها در حالتهایی متفاوت از چهرههای ذخیرهشده است.
- بهدلیل حجم بسیار بالای دادهها، نیاز به فشردهسازی با استفاده از استخراج ویژگیها است (مثلاً شبکه هب).

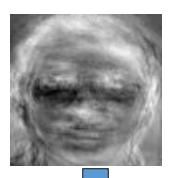
بازشناسی چهره با استفاده از شبکههای عصبی





استخراج ويثركيها







كلاسهبندي













• هدف، ذخیرهسازی چهره اشخاص و بازشناسی آنها در

بهدلیل حجم بسیار بالای دادهها، نیاز به فشردهسازی با

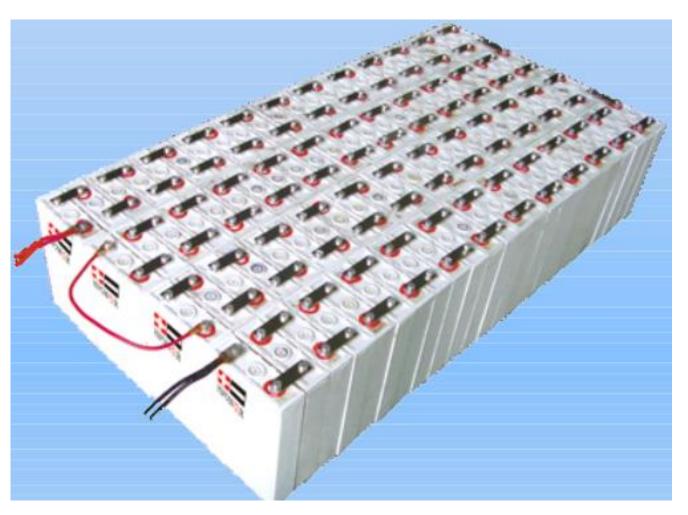
استفاده از استخراج ویژگیها است (مثلاً شبکه هب).

حالتهایی متفاوت از چهرههای ذخیرهشده است.

تخمین حالت شارژ باتریها توسط فیلتر کالمن با استفاده از مدل عصبی



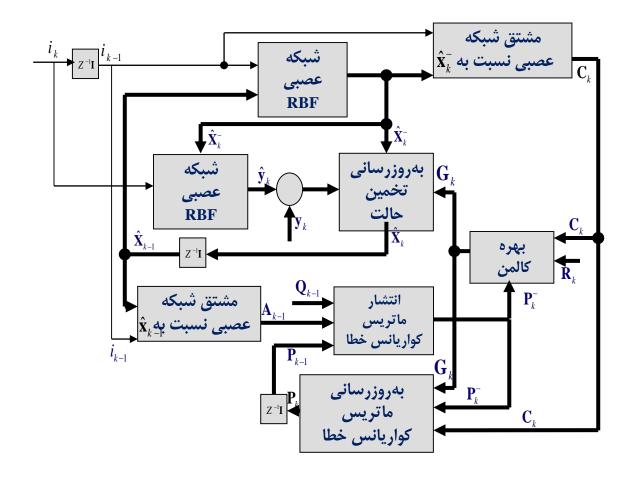
تخمین حالت شارژ باتریها توسط فیلتر کالمن با استفاده از مدل عصبی



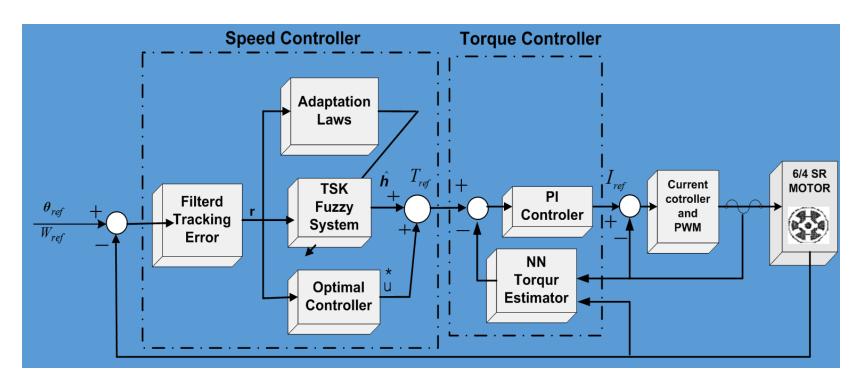
• هدف، تخمین حالت شارژ (مقدار شارژ موجود) در باتری توسط فیلتر کالمن است.

- هدف، تخمین حالت شارژ (مقدار شارژ موجود) در باتری توسط فیلتر کالمن است.
- فیلتر کالمن نیاز به مدل دقیقی از فرایند دارد که در این جا از شبکه عصبی RBF استفاده شده است.

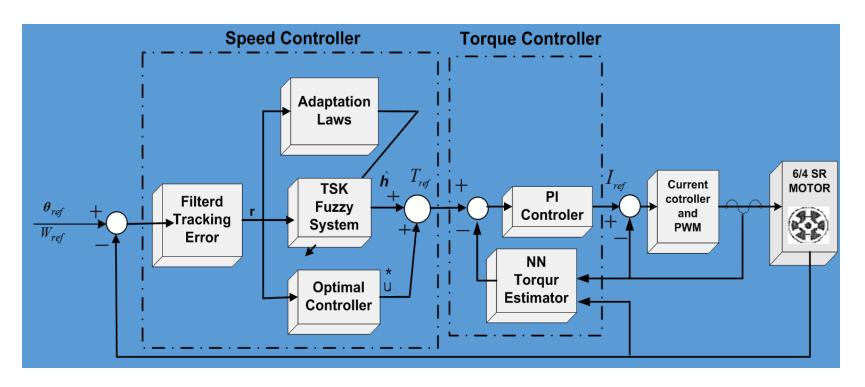
- هدف، تخمین حالت شارژ (مقدار شارژ موجود) در باتری توسط فیلتر کالمن است.
- فیلتر کالمن نیاز به مدل دقیقی از فرایند دارد که در این جا از شبکه عصبی RBF استفاده شده است.



کنترل سرعت و گشتاور موتور سویج رلوکتانس

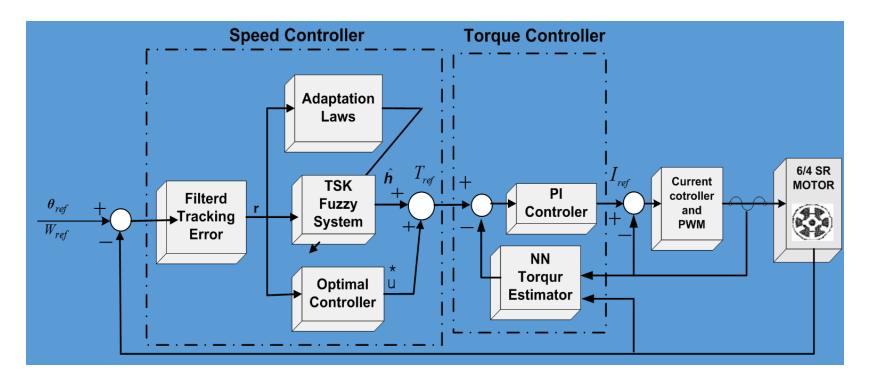


کنترل سرعت و گشتاور موتور سویج رلوکتانس



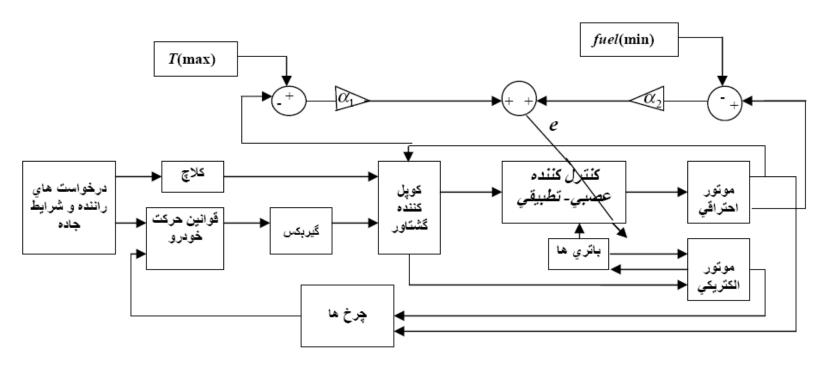
• هدف، کنترل سرعت موتور سنکرون سوییچ رلوکتانس بههمراه کاهش ریپل گشتاور و نویز صوتی است.

کنترل سرعت و گشتاور موتور سویج رلوکتانس

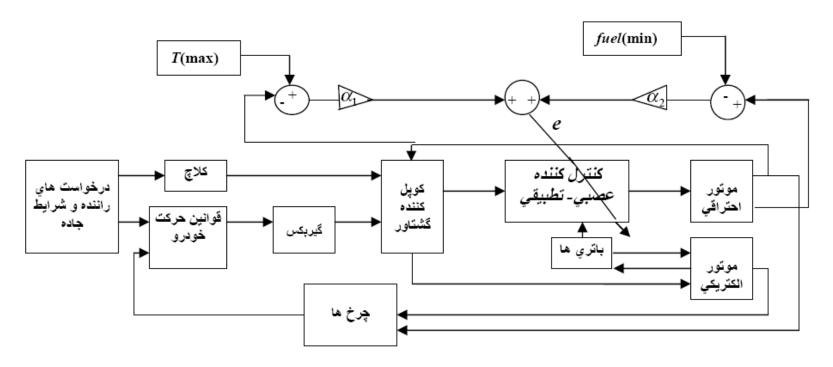


- هدف، کنترل سرعت موتور سنکرون سوییچ رلوکتانس بههمراه کاهش ریپل گشتاور و نویز صوتی است.
 - · از شبکه عصبی RBF برای تخمین مقدار گشتاور لازم استفاده شده است.

کنترل بهینه گشتاور-سوخت در نیروی کششی خودروهای ترکیبی با استفاده از شبکههای عصبی

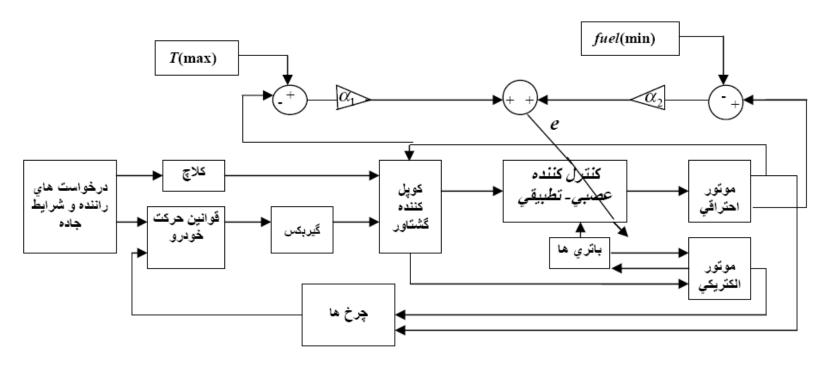


کنترل بهینه گشتاور-سوخت در نیروی کششی خودروهای ترکیبی با استفاده از شبکههای عصبی



• هدف، کنترل دور موتور احتراق داخلی در خودروهای ترکیبی است بهطوری که خواستههای رانندگی و همچنین حالت شارژ باتریها حفظ شوند.

کنترل بهینه گشتاور -سوخت در نیروی کششی خودروهای ترکیبی با استفاده از شبکههای عصبی



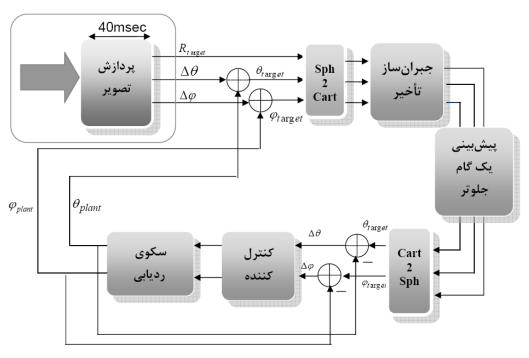
- هدف، کنترل دور موتور احتراق داخلی در خودروهای ترکیبی است بهطوری که خواستههای رانندگی و همچنین حالت شارژ باتریها حفظ شوند.
 - · از شبکه عصبی MLP برای تعیین مقدار سوخت بهینه استفاده شده است.

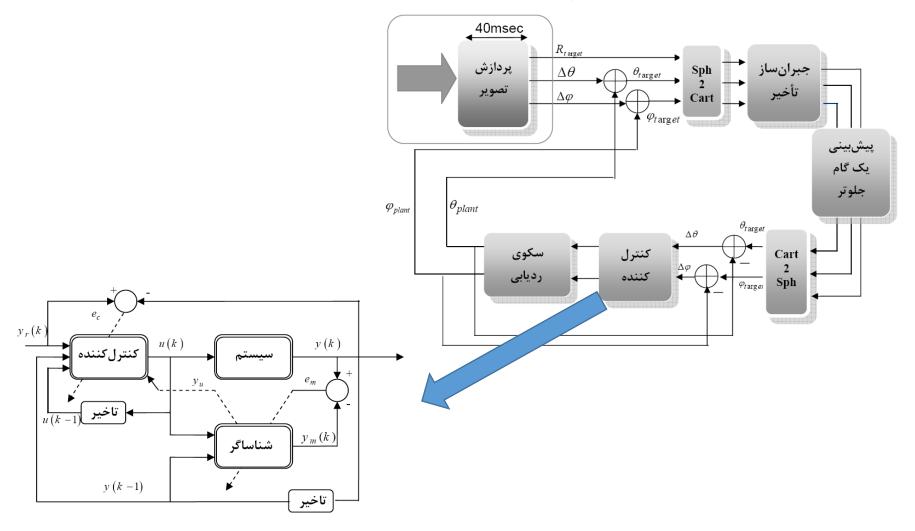


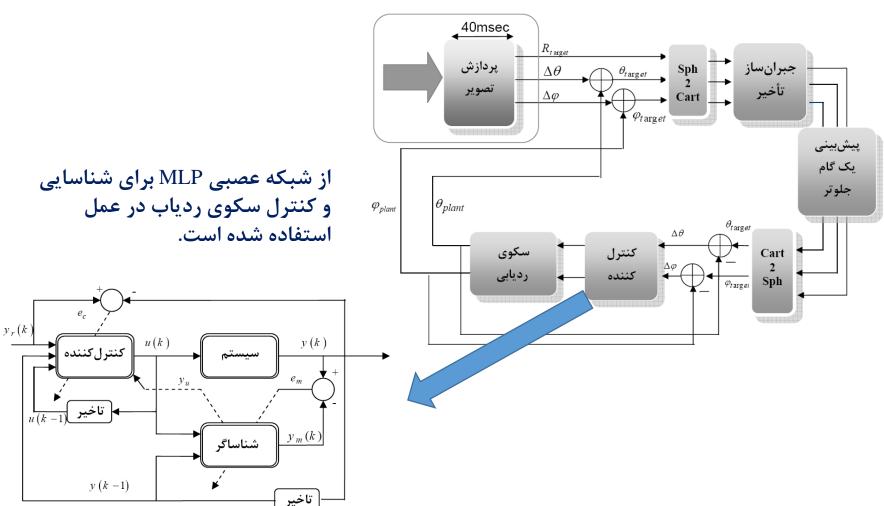
كنترل سكوي ردياب الكترواپتيكي

• هدف، ردیابی اجسام پرنده با شتاب متغیر با تغییر مناسب ولتاژ سروموتورها است.









کنترل تصویر در پریسکوپ سه درجه آزادی

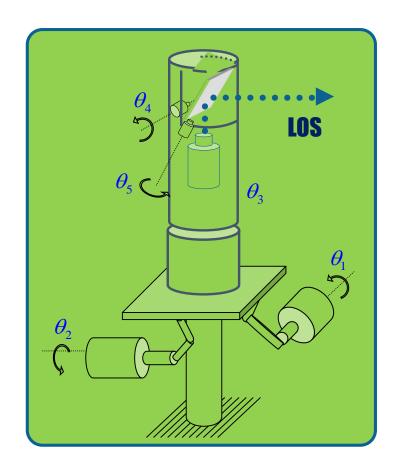


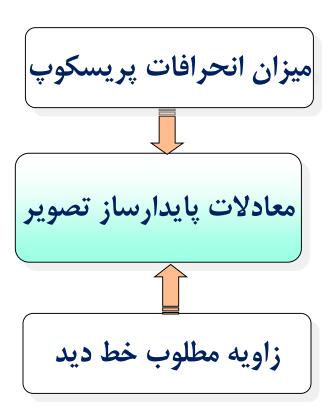
کنترل تصویر در پریسکوپ سه درجه آزادی هدف، پایدارسازی تصویر در آیینه پریسکوپ میباشد.

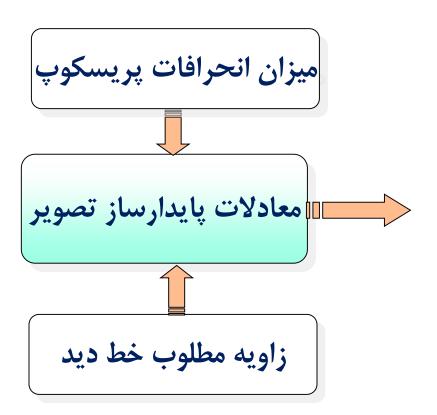


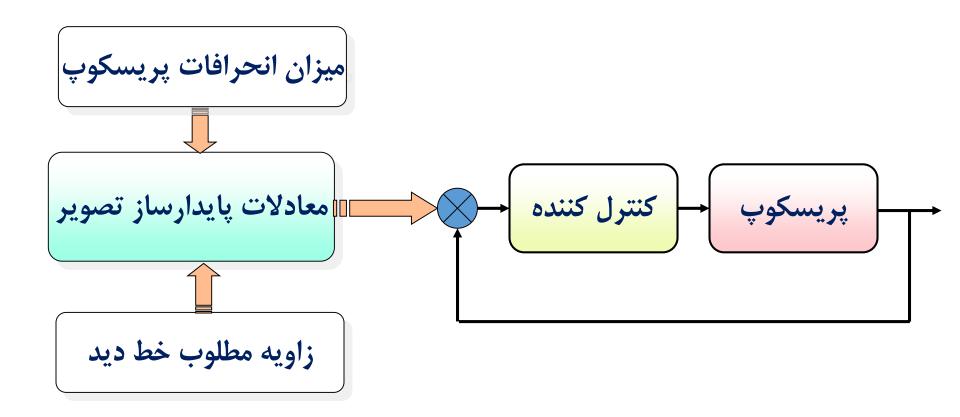
کنترل تصویر در پریسکوپ سه درجه آزادی هدف، پایدارسازی تصویر در آیینه پریسکوپ میباشد.

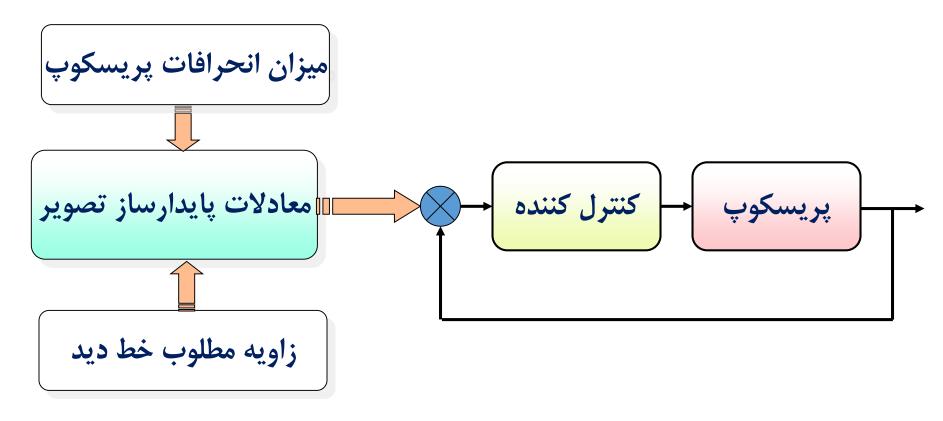






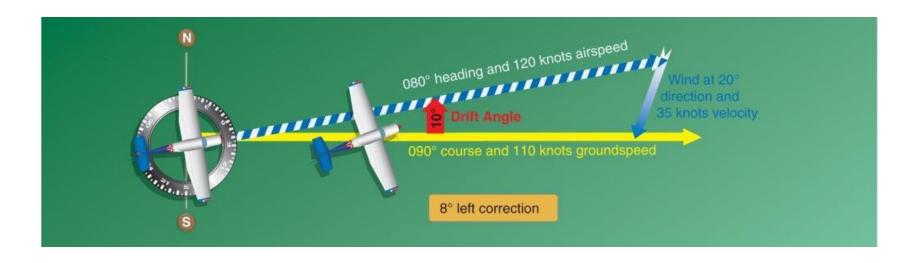




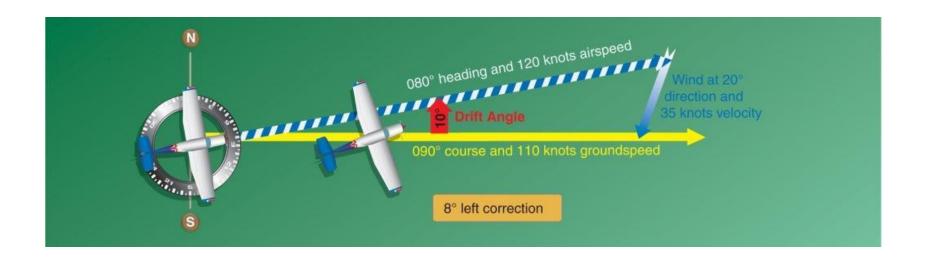


• از شبکه عصبی MLP و شبکه بازگشتی قطری مرتبه دو برای شناسایی و کنترل سکوی ردیاب در عمل استفاده شده است.

اصلاح خطای پرواز با استفاده از فیلتر کالمن و شبکه عصبی

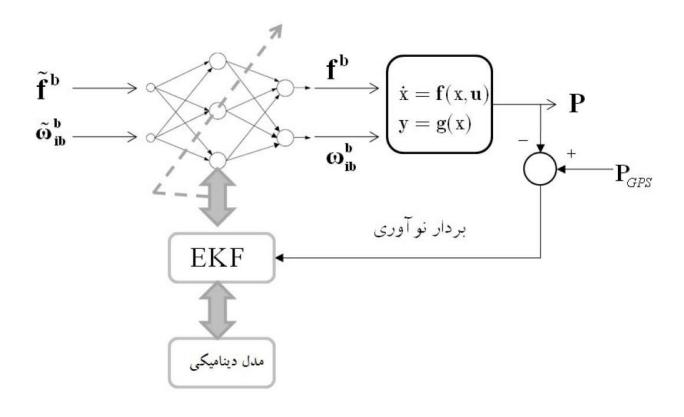


اصلاح خطای پرواز با استفاده از فیلتر کالمن و شبکه عصبی

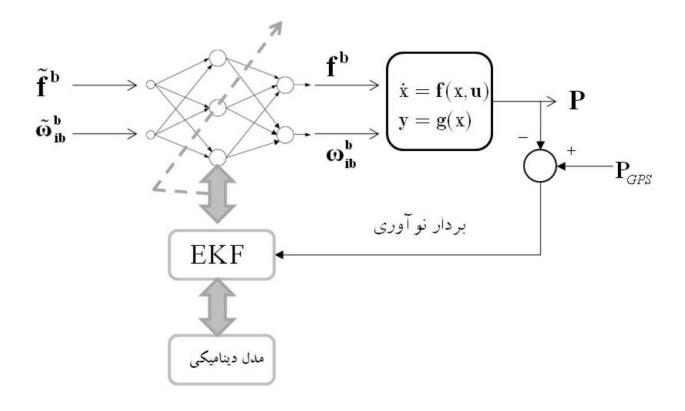


• هدف، اصلاح خطای ناوبری اینرسی در حین حرکت جسم پرنده میباشد.

اصلاح خطای پرواز با استفاده از فیلتر کالمن و شبکه عصبی



اصلاح خطای پرواز با استفاده از فیلتر کالمن و شبکه عصبی



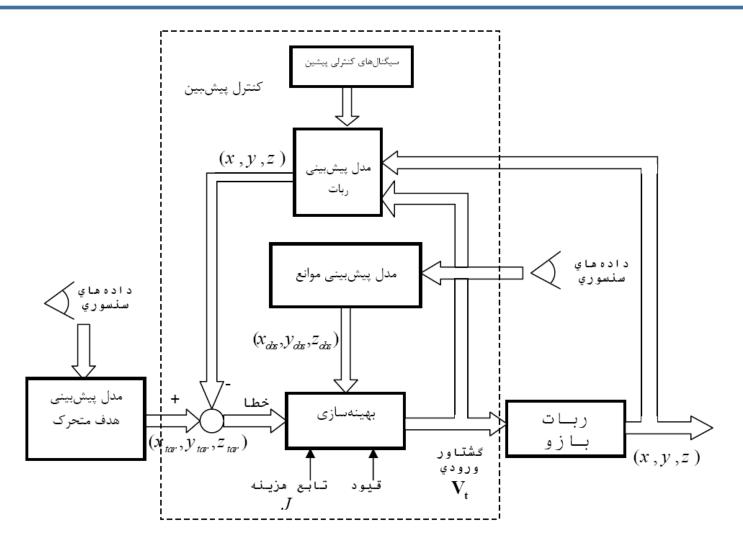
از فیلتر کالمن و شبکه عصبی MLP برای تصحیح خطای حرکت جسم استفاده شده است.

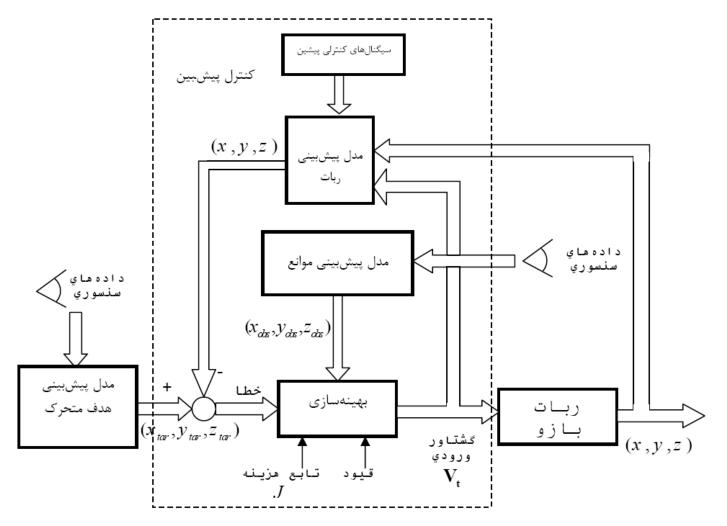
کنترل رباتهای بازو با استفاده از کنترل پیشبین و مدل عصبی



کنترل رباتهای بازو با استفاده از کنترل پیشبین و مدل عصبی







از کنترل پیش بین مدل-مبنا با مدل MLP استفاده شده است. علاوه بر آن، مدل پیش بینی موانع متحرک و مدل پیش بینی اهداف متحرک نیز توسط دو MLP دیگر انجام شده است.