

REDES NEURAIS ARTIFICIAIS INTEGRADAS PARA CONTROLE DE VANTS



Gabriel D. Silva, Renan S. Geronel, Douglas D. Bueno. Universidade Estadual "Paulista Júlio de Mesquita Filho", Câmpus de Ilha Solteira, Engenharia Mecânica, gd.silva@unesp.br, Bolsa de Iniciação Científica — CNPq

INTRODUÇÃO

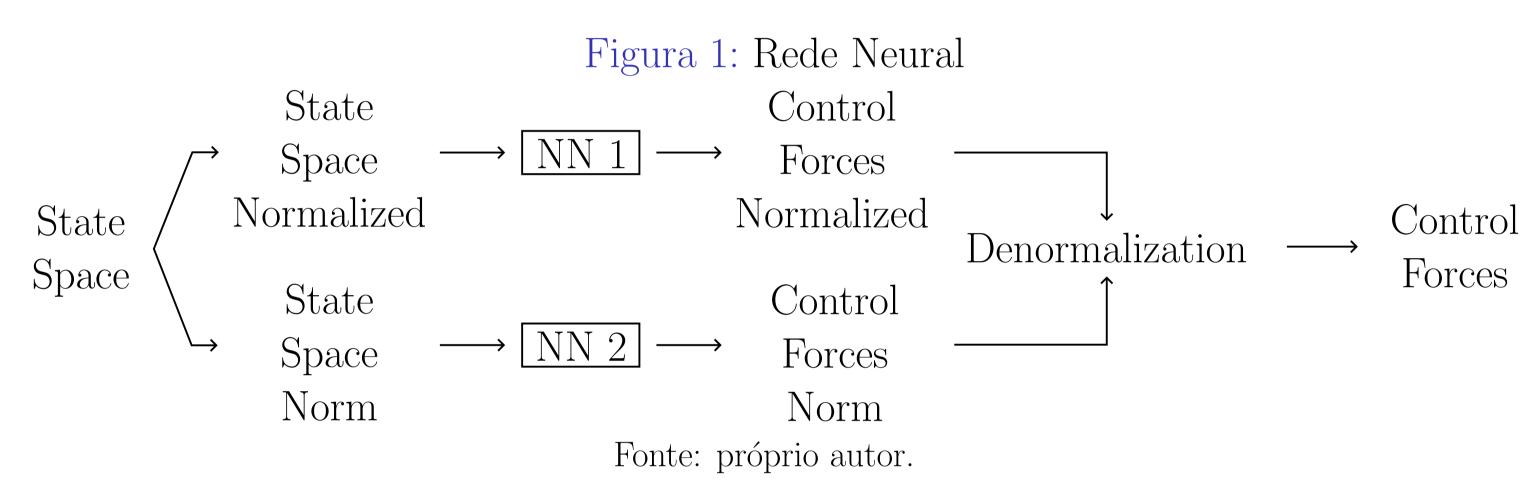
- Modelo paramétrico caixa preta.
- Determinação das forças de controle a partir da posição inicial e trajetória.
- Utilização de redes neurais.

OBJETIVO

• Desenvolver um algoritmo com redes neurais para determinar as forças de controle de um VANT a partir de sua trajetória para auxiliar no controle do mesmo.

MATERIAIS E MÉTODOS

• A determinação das forças de controle será determinada a partir de duas redes neurais.



• Rede neural é uma técnica de aprendizado de máquina para reconhecimento de padrões.²

Figura 2: Rede Neural

- Modelo paramétrico de caixa branca para gerar trajetórias. 1
- As forças de controle são:

$$\tau = \left[U_1 \ U_2 \ U_3 \ U_4 \right]^{\mathsf{T}} \tag{1}$$

• O vetor de estado é:

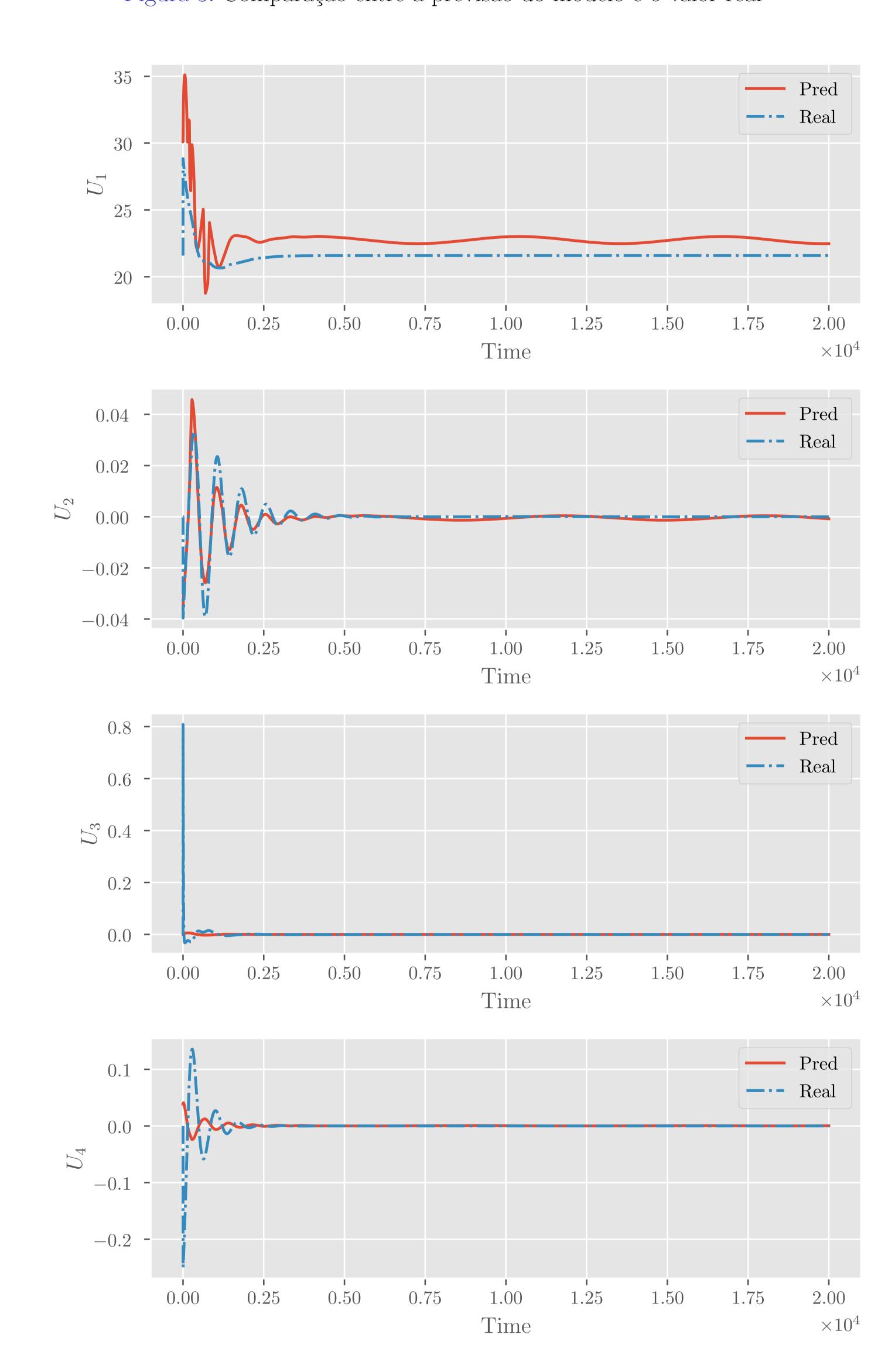
$$\mathbf{x}_s = \left[x \ y \ z \ \theta \ \phi \ \psi \ \dot{x} \ \dot{y} \ \dot{z} \ \dot{\theta} \ \dot{\phi} \ \dot{\psi} \right]^\mathsf{T} \tag{2}$$

• Uma rede neural do tipo *multi-layer perceptron* foi designada para realizar o treinamento nos dados, em ambas as redes.

RESULTADOS E DISCUSSÕES

- A Fig. 3 compara as forças de controle da rede neural em relação às trajetórias do algoritmo do modelo caixa branca.
- Para U_i (i = 1, 2, 3, 4), a rede neural conseguiu reconhecer os padrões.
- As forças de controle ficaram próximas das reais (fator de correção).

Figura 3: Comparação entre a previsão do modelo e o valor real



Fonte: próprio autor.

CONCLUSÃO

- A rede neural conseguiu determinar as forças de controle de forma satisfatória.
- Próximos passos:
 - Simular as trajetórias com os valores obtidos pelo algoritmo.
 - Sofisticar a rede neural conforme a necessidade.

AGRADECIMENTOS

Os autores agradecem ao Conselho Nacional de Desenvolvimento Científico e Tecnológico (CNPq), proc. no. 406328/2021-8.

- [1] Geronel, R. S., Botez, R. M., and Bueno, D. D. Dynamic responses due to the Dryden gust of an autonomous quadrotor UAV carrying a payload. *The Aeronautical Journal* 127, 1307 (Jan. 2023), 116–138.
- [2] HAYKIN, S. S. Neural Networks: A Comprehensive Foundation, 2nd ed ed. Prentice Hall, Upper Saddle River, N.J, 1999.