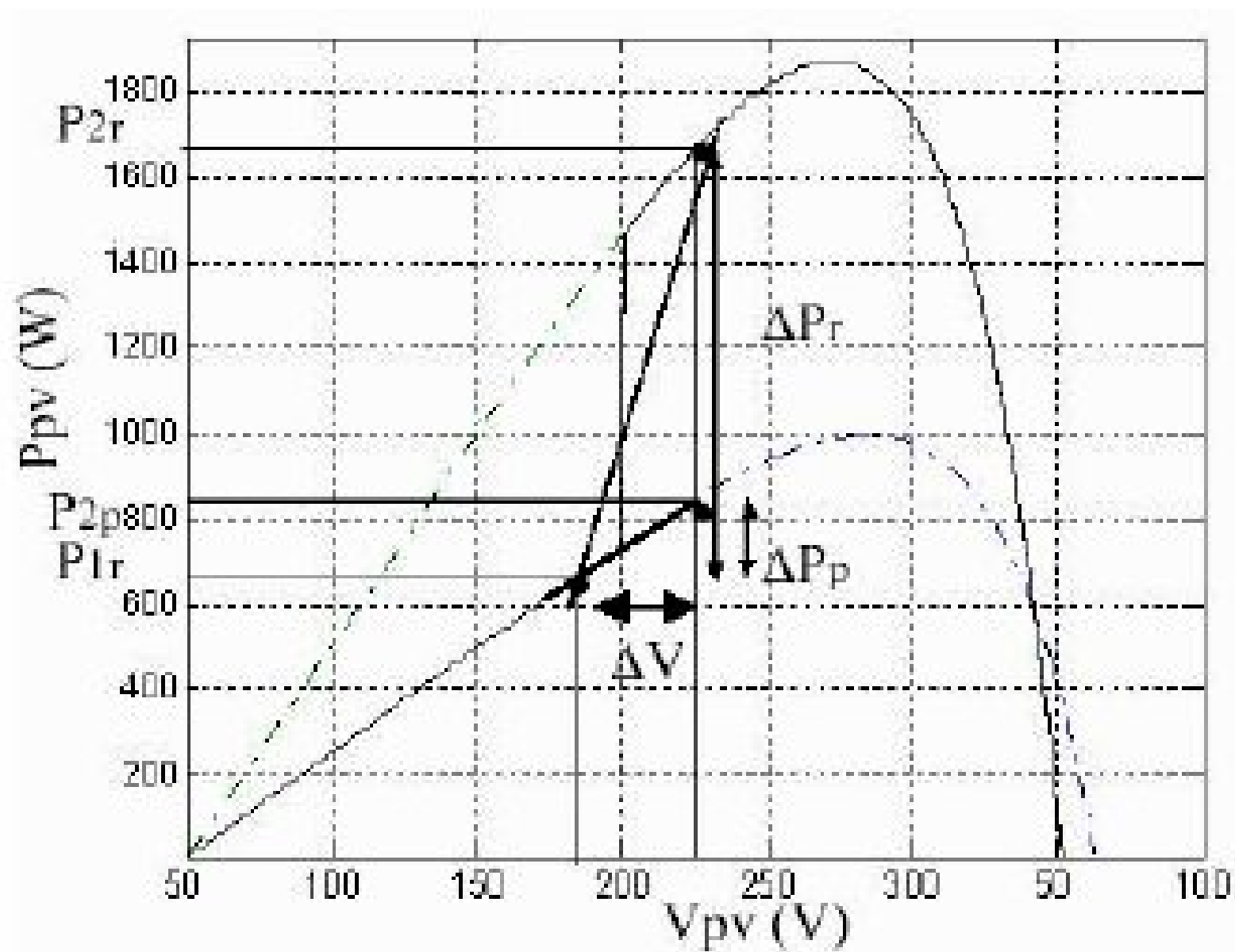
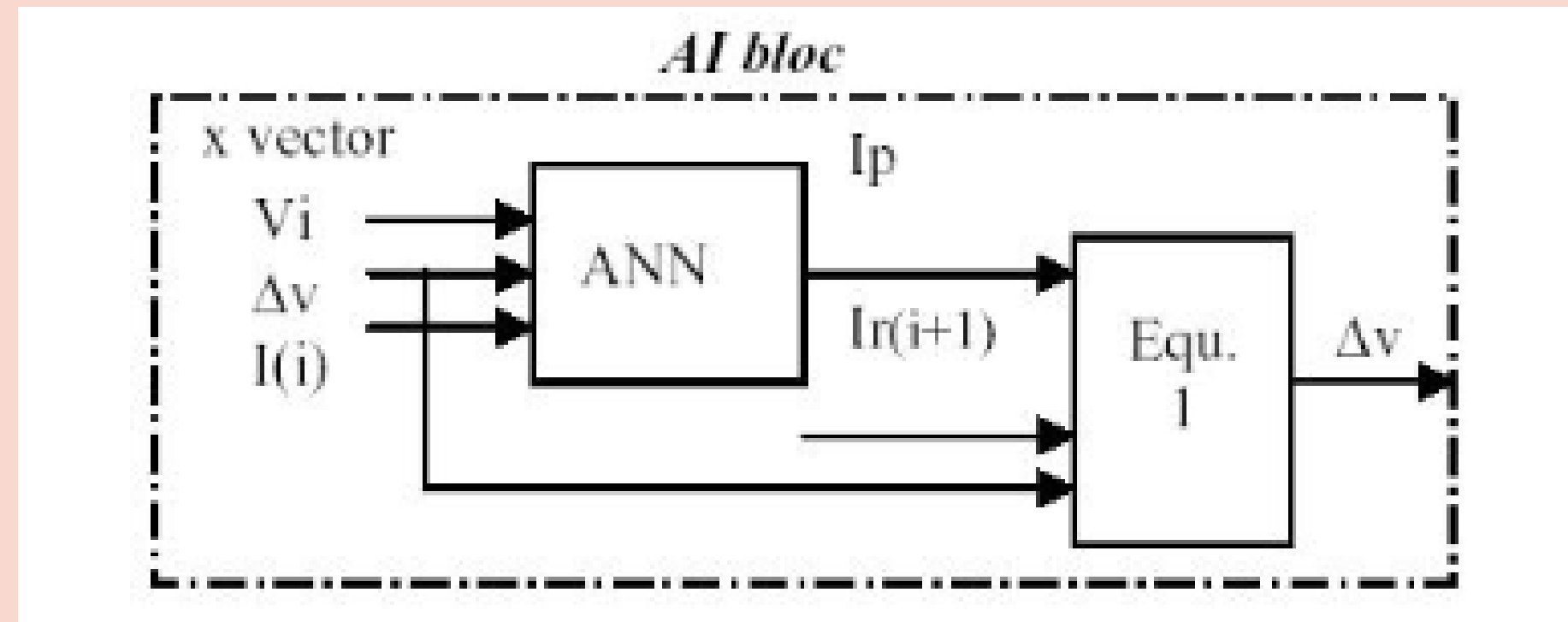


# AI BLOC

*ell*



เราได้ใช้ประโยชน์จากความลาดเอียงของเส้นโค้ง P-V ในช่วงระยะเวลาของการรบกวนก่อนหน้าเพื่อคาดการณ์ขั้นตอนที่เหมาะสมสำหรับคำนวณการรบกวนในรอบต่อไป



จากรูปภาพ ai bloc จะนำค่า out-put จาก ANN มาคำนวณใน block equ จากสมการ

$$\Delta v_{i+1} = k \cdot \frac{\Delta P_r}{\Delta v_i} \cdot f\left(\frac{I_r}{I_p}\right)$$

จากสมการ

$$\Delta v_{i+1} = k \cdot \frac{\Delta P_r}{\Delta v_i} \cdot f\left(\frac{I_r}{I_p}\right)$$

$V_i$  คือขั้นตอนรบกวนระหว่างรอบ  $i$

$k$  คือ ค่าคงที่

$P_r$  คือกำลังที่วัดได้

$P_p$  คือกำลังที่ทำนายไว้

$f$  คือฟังก์ชันที่แสดงลักษณะเฉพาะของอินพุต/เอาต์พุต