

# Modelowanie i sterowanie rozmyte nieliniowego obiektu

Autor: Maciej Kłos

Opiekun pracy dyplomowej: dr inż. Piotr Marusak

# Cel pracy

- Zaproponowanie innowacyjnego podejścia do procesu modelowania z użyciem logiki rozmytej
- Uzyskany model powinien dawać lepsze rezultaty pod względem:
  - Wydajności
  - Dokładności
  - Prosty zastosowania
- Model zostanie wykorzystany do zaprojektowania rozmytego regulatora nieliniowego obiektu

# Dotychczasowe osiągnięcia

- Symulacja modelu reaktora polimeryzacji
- Modelowanie statyki z użyciem logiki rozmytej
- Zastosowanie modelu Hammersteina
- Wykorzystanie modelu w algorytmie DMC-SL

# Do wykonania

- Dalsze badania w zakresie tworzenia modeli rozmytych
- Zaimplementowanie innych algorytmów regulacji
- Weryfikacja podejścia na obiekcie o wielu wejściach i wielu wyjściach

Dziękuję za uwagę