

عنوان مقاله:

طراحی کنترل کننده فازی مود لغزشی برای پارک هوشمند اتومبیل

محل انتشار:

مجله محاسبات نرم، دوره 3، شماره 1 (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 15

نویسندگان:

علیرضا فرجی - دانشگاه کاشان

ملیحه آبانی آرانی

خلاصه مقاله:

چکیده: امروزه اتومبیل های پیشرفته مجهز به سیستم پارک هوشمند می باشند و به تدریج سایر اتومبیل ها نیز به این سیستم مجهز خواهند شد. تاکنون روش های متعددی برای پارک هوشمند اتومبیل از جمله کنترل کننده های فازی ارائه شده است. کنترل کننده های فازی ارائه شده علیرغم سادگی و سرعت محاسبات، از پایداری و عملکرد مطلوب برای این سیستم برخوردار نبوده است. لذا در این مقاله کنترل کننده فازی مود لغزشی زمان گسسته برای افزایش پایداری و بهبود عملکرد و رفتار مقاوم در پارک دابل و ال اتومبیل طراحی شده است. با ارزیابی نتایج حاصل از شبیه سازی در محیط نرم افزار متلب نشان داده شده که خواسته های مذکور به نحو مطلوب برآورده شده است.

کلمات کلیدی:

پارک هوشمند اتومبیل، کنترل کننده فازی، کنترل فازی مود لغزشی، زمان گسسته

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1487217>

