

کنترل مقاوم

Robust Control

تعداد واحد: ۳ (نظری)

- همنیاز:

پیش‌نیاز: کنترل مدرن

هدف: در این درس با مفاهیم عدم قطعیت در مدل‌سازی، تحلیل و طراحی سیستم‌های کنترل آشنا می‌شویم. با استفاده از روش‌های تعبیر عدم قطعیت به صورت ساختار یافته و غیر ساختار یافته، روش‌های طراحی کنترل کننده مقاوم H^∞ و سنتز μ معرفی می‌گردد.

شرح درس: مقدمه شامل تعبیر نامعینی و مقاوم بودن نسبت به عدم قطعیت در مدل، تعریف تابع حساسیت و ارتباط آن با قوام، تعریف مسئله عمومی تنظیم، قضیه بهره کوچک. مقدمه‌ای بر نرم‌ها شامل نرم سیگنال‌ها و سیستم‌ها، ارتباط بین نرم سیگنال و نرم سیستم، روش محاسبه نرم دو و نرم بینهایت، نرم در سیستم‌های چند متغیره MIMO. معرفی قوام شامل تعیین نامعینی‌های مختلف در مدل‌سازی، تعریف پایداری مقاوم، عملکرد نامی، عملکرد مقاوم و قضایای مرتبط، پارامتریزه کردن کنترل کننده مقاوم توسط فاکتورهای به هم اول، محدودیت‌های جبری و تحلیلی در طراحی کنترل کننده مقاوم. پاسخ مسئله پایداری مقاوم و عملکرد نامی شامل معرفی روش Model Matching و حل آن، طراحی کنترل کننده برای عملکرد نامی، طراحی کنترل کننده برای پایداری مقاوم، تحلیل و سنتز μ ، حل مسئله حساسیت مخلوط بر مبنای نرم H_2 ، H_∞ و حل مسئله ترکیبی H_2/H_∞ . برخی از روش‌های ساده‌سازی کنترل کننده. مقدمه‌ای بر LMI و کاربرد آن در حل مسائل مختلف کنترلی. بررسی و حل مثال‌های کاربردی در تعیین پاسخ‌های مورد نظر با روش‌های تحلیلی و عددی و استفاده از جعبه ابزار Robust Control، جعبه ابزار lmi Control و جعبه ابزار تحلیل و سنتز μ در نرم افزار MATLAB. این درس با انجام یک پروژه توسط دانشجویان کامل می‌شود.

منابع:

- 1) Essentials of Robust Control, K. Zhou and J. Doyle, Prentice Hall, 1998.
- 2) Feedback Control Theory, J. Doyle, B. Francis, A. Tannenbaum, Macmillan Publishing, 1990.
- 3) Robust and Optimal Control, K. Zhou, J. Doyle, and K. Glover, Prentice Hall, 1996.
- 4) Multivariable Feedback Control, S. Skogestad and I. Postlethwaite, John Wiley & Sons, 1996.
- 5) Linear Matrix Inequalities in System and Control Theory, S. Boyd, L. EL Ghaoui, E. Feron, and V. Balakrishnan, SIAM, 1997.
- 6) کنترل مقاوم H^∞ ، دکتر حمید رضا تقی راد، انتشارات دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی، ۱۳۹۲