



بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

کنترل شبکه عصبی انطباقی در شناورهای سطحی همراه با
محدودیت های چندگانه ی خروجی

عنوان انگلیسی مقاله :

Adaptive Neural Network Control of a Fully Actuated
Marine Surface Vessel with Multiple Output Constraints



توجه !

این فایل تنها قسمتی از ترجمه میباشد. برای تهیه مقاله ترجمه شده کامل
با فرمت ورد (قابل ویرایش) همراه با نسخه انگلیسی مقاله، [اینجا](#) کلیک نمایید.



بخشی از ترجمه مقاله

V. CONCLUSION

In this brief, the tracking problem for a fully actuated marine surface vessel with parametric or functional uncertainties and multiple output constraints has been investigated by using the SBLF and adaptive neural networks. It has been proven that the solutions of the closed-loop system under the proposed control are SGUB and all the closed-loop signals are bounded. Simulation results have demonstrated that the presented adaptive neural network control is feasible and effective in tracking the desired trajectory for the fully actuated marine surface vessel with multiple output constraints.

نتیجه گیری

در این خلاصه، مشکل ردیابی شناورهای سطحی فعال با عدم قطعیت کاربردی و محدودیت های خروجی بررسی گردید که در آن از SBLF و شبکه های عصبی تطبیقی استفاده کردیم. ثابت شده که راه حل از سیستم حلقوی بسته تحت کنترل پیشنهادی SGUB می باشد و تمام سیگنال حلقه بسته می شود. نتایج شبیه سازی نشان داد که شبکه های عصبی تطبیقی در ردیابی شناورهای سطحی کاملاً موثر اند و دارای محدودیت های خروجی متعدد می باشند.



توجه !

این فایل تنها قسمتی از ترجمه میباشد. برای تهیه مقاله ترجمه شده کامل با فرمت

ورد (قابل ویرایش) همراه با نسخه انگلیسی مقاله، [اینجا](#) کلیک نمایید.

همچنین برای مشاهده سایر مقالات این رشته [اینجا](#) کلیک نمایید.