



مدل سازی دینامیکی و کنترل غیر خطی تطبیقی پرواز مسیکوپتر

محمد نوابی^{1*}، حمیدرضا میرزایی²

1- استادیار، مهندسی هوافضا، دانشگاه شهید بهشتی، تهران

2- کارشناس ارشد، مهندسی هوافضا - مکانیک پرواز و کنترل، دانشگاه شهید بهشتی، تهران

* تهران، صندوق پستی 1983963113، m_navabi@sbu.ac.ir

چکیده

اطلاعات مقاله

مقاله پژوهشی کامل

دریافت: 04 مهر 1393

پذیرش: 09 اسفند 1393

ارائه در سایت: 15 فروردین 1394

کلید واژگان:

مسیکوپتر

کنترل غیر خطی

کنترل بهینه

کنترل تطبیقی

این مقاله به مدل سازی و کنترل خطی و غیر خطی پرواز مسیکوپتر می پردازد. ابتدا مدل غیر خطی چندرودی - چندخروجی پرنده با در نظر گرفتن دینامیک عملگرها و اثرات ژایروسکوپیک پره و بدنه استخراج شده و سپس از سه روش کنترلی متداول برای رسیدن به پاسخ های سریع با مشخصات عملکردی مناسب استفاده می شود و از نظر تلاش کنترلی تولیدی برای این وسیله پرنده مقایسه می شوند. مسیکوپترها همواره تحت تأثیر عدم قطعیت ها قرار می گیرند و روش های کنترلی متداول برای مقابله با این نامعینی ها و پایداری سازی دینامیک ذاتاً ناپایدار پرنده ضعیف می باشند. برای جبران عدم قطعیت های پارامتری موجود در دینامیک مسیکوپتر از سه روش کنترلی غیر خطی تطبیقی مدل مرجع برای سه حالت متفاوت مبتنی بر معادلات خطی تک ورودی - تک خروجی و معادلات خطی چندرودی - چندخروجی و معادلات غیر خطی چندرودی - چندخروجی استفاده می شود. روش های کنترلی تطبیقی با داشتن مکانیزم های تخمین سبب ارتقاء عملکرد سیستم در طول پرواز در شرایط مختلف و پایداری سازی وضعیت و کنترل حالت های سیستم می شوند. پایداری توسط معیار پایداری لیانوف به اثبات رسیده است. نتایج شبیه سازی مبین موفقیت آمیز بودن روش کنترلی تطبیقی برای جبران عدم قطعیت های پارامتری است.

Dynamic Modeling and Nonlinear Adaptive Control of Mesicopter Flight

Mohammad Navabi*, Hamidreza Mirzaei

Faculty of New Technologies Engineering, Shahid Beheshti University, Tehran, Iran.

* P.O.B. 1983963113 Tehran, Iran, m_navabi@sbu.ac.ir

ARTICLE INFORMATION

Original Research Paper
Received 26 September 2014
Accepted 28 February 2015
Available Online 04 April 2015

Keywords:
Mesicopter
Nonlinear Control
Optimal Control
Adaptive Control

ABSTRACT

This paper presents dynamic modeling, classical and nonlinear control of flight of mesicopter. First, nonlinear multiple-input multiple-output model is derived taking into consideration the body and rotor gyroscopic effects, then three classical control methods for fast response with high performance are used and compared with respect to control effort. Mesicopters are always affected by uncertainties. Classical approach is not able to properly compensate these effects. To overcome this problem, model reference adaptive control is used with three different types based on single-input single-output linear equations, multiple-input multiple-output linear equations and nonlinear multiple-input multiple-output equations. Based on the simulation results, the adaptive control method with estimation mechanism improved performance, attitude stabilization and control of system states in different conditions. Stability is guaranteed by Lyapunov stability theory. Results demonstrate good performance of adaptive control for parameter uncertainty compensation.

1- مقدمه

هلیکوپتر را در قالب یک مکانسیم مکانیکی ساده تر در خود جای داده است. این سادگی سبب افزایش اطمینان و کاهش هزینه تولید و بهره برداری و نگهداری آسان تر خواهد شد [3]. برخورداری از پره های کوچکتر نسبت به هلیکوپتر تک روتوره، سبب افزایش امنیت پرواز و کاهش احتمال آسیب محیط اطراف کوادروتور خواهد شد. معمولاً کوادروتورها در ابعاد کوچک طراحی شده تا با توجه به اندازه و چابکی در مانور، قادر به عملیات نظارت و اکتشاف در محیط های بسته باشند.

معیار وزن یکی از رایج ترین و مهم ترین مشخصه ها برای تفکیک یوای وی ها است. وسایل پرنده بی سرنشین که در دسته میکرو قرار دارند وسایل پرنده بی سرنشین مینیاتور نیز نامیده می شوند. در بین این وسایل پرنده میکرو، کوادروتورها به واسطه ساختار ساده و قابلیت زیادی که در

پیشرفت سال های اخیر فناوری در زمینه وسایل ذخیره انرژی و سنسورها و عملگرها و پردازش اطلاعات، سبب رشد سریع وسایل پرنده بی سرنشین با قابلیت انجام مأموریت های ویژه شده است [1]. اهمیت وسایل پرنده بی سرنشین (یوای وی ها) زمانی آشکار خواهد شد که از آنها برای انجام مأموریت در مکان های پرخطر و غیر قابل دسترس استفاده شود. یوای وی ها با بال های چرخنده نسبت به هواپیماهای بی سرنشین با بال های ثابت دارای مزایایی همچون برخاست و نشست عمودی و مانور جنگی بیشتر هستند. در بین این وسایل پرنده بی سرنشین با بال های چرخنده، کوادروتورها توجه بسیاری از محققین را به خود جلب نموده اند [2]. کوادروتور یک وسیله پرنده 4 روتوره است که قابلیت برخاست و نشست عمودی دارد و تمامی توانایی های

نسبت به دینامیک مدل نشده مقاوم بوده و از خواص خوب دفع نیروها و ممان‌های اغتشاشی نیز برخوردار است [11]. همانطور که بیان شد روش‌های کنترل کلاسیک مانند PID در غیاب عدم قطعیت‌ها عملکرد مناسبی داشته و برای جبران اثرات اغتشاشاتی مانند نویز و باد از روش‌های کنترلی مقاوم استفاده شده است. هنگامی که پارامترهای سیستم مجهول باشند و یا هنگامی که نیاز به ارتقاء عملکرد سیستم در طول پرواز باشد، روش‌های کنترلی تطبیقی که از مکانیزم‌های تخمین و تطبیق در ساختار خود بهره می‌برند، بسیار کارآمدتر خواهند بود.

هدف از این مقاله استفاده از کنترل تطبیقی برای جبران نامعینی‌های پارامتری موجود در دینامیک سیستم مسیکوپتر است. برای استخراج معادلات دینامیکی حرکت خطی و دورانی ربات پرنده بترتیب از چهار نیرو و سه گشتاور استفاده خواهد شد. با ورود اغتشاش کوچک به سیستم در حالت تعادل و انجام شبیه‌سازی‌ها، نشان داده می‌شود که مسیکوپتر از لحاظ دینامیکی ناپایدار بوده و از حالت تعادل خود خارج می‌شود. در این مقاله، با توجه به قابلیت انجام مانور سریع مسیکوپترها، از روش‌های کنترلی کلاسیک که دارای پاسخ سریعی هستند، استفاده شده و از لحاظ تلاش کنترلی تولیدی مورد مقایسه قرار خواهند گرفت. با انجام شبیه‌سازی‌ها نشان داده می‌شود که این روش‌های غیرتطبیقی در رویارویی با عدم قطعیت‌های پارامتری ضعیف هستند. برای رفع این مشکل از روش‌های کنترل تطبیقی مبتنی بر تئوری لیاپانوف استفاده شده است.

در قسمت دوم معادلات سینماتیکی و دینامیکی مسیکوپتر معرفی خواهد شد. در قسمت سوم با انجام شبیه‌سازی ناپایداری دینامیکی مسیکوپتر نشان داده می‌شود. روش‌های کنترلی طراحی شده برای پایداری‌سازی وضعیت پرنده در بخش چهارم و جمع‌بندی و نتیجه‌گیری نیز در قسمت پنجم بیان خواهد شد.

2- استخراج معادلات سینماتیکی و دینامیکی غیر خطی کوادروتور

در این قسمت معادلات سینماتیکی و دینامیکی مسیکوپتر و دینامیک عملگرهایی که در این ربات پرنده مهم هستند تعیین شده و از این مدل در شبیه‌سازی و تعیین قانون کنترلی استفاده خواهد شد. مدل‌سازی بر اساس فرضیات زیر است:

- ❖ ساختار کوادروتور متقارن است.
 - ❖ ساختار کوادروتور و پرها جسم صلب هستند.
 - ❖ مرکز جرم و مبدأ دستگاه مختصات بدنی در یک نقطه قرار دارند.
 - ❖ تراست و درگ متناسب با توان دوم سرعت زاویه‌ای پرها هستند.
- برای مشخص نمودن موقعیت و وضعیت حرکت کوادروتور به دو سیستم مختصاتی نیاز است:
- ❖ دستگاه مختصات چسبیده به زمین
 - ❖ دستگاه مختصات بدنی

دستگاه مختصات چسبیده به زمین را می‌توان یک دستگاه مرجع اینرسی در نظر گرفت که معادلات نیوتن در آن معتبر هستند. دستگاه مختصات مورد نظر به سطح زمین چسبیده و همراه آن می‌چرخد. در دستگاه اینرسی چسبیده به زمین راستای محور X به سمت شمال و Y به سمت شرق و محور Z به سمت مرکز زمین است. همانطور که در شکل 1 مشاهده می‌شود، دستگاه بدنی چسبیده به کوادروتور است. محور X این دستگاه به سمت موتور جلو و محور Y به سمت موتور سمت راست و محور Z به سمت پایین است.

کنترل‌پذیری و انجام مانور دارا هستند، بسیار مورد توجه قرار گرفته‌اند. به کوادروتورهایی که در ابعاد چند سانتیمتر ساخته می‌شوند مسیکوپتر¹ نیز گفته می‌شود [4,5].

کوادروتور ربات پرنده‌ای است که ساختاری غیرخطی و چند متغیره دارد و این امر سبب پیچیدگی و سختی دسترسی به ساختار کنترلی لازم برای رسیدن به قابلیت مانور بالا و مشخصه‌های عملکردی مناسب خواهد شد. دو راه برای ارتقای عملکرد کنترلی وجود دارد، اولی ساختن مدل دینامیکی کاملی از کوادروتور بوده و دومی طراحی کنترلی است که نیازی به مدل دقیق نداشته باشد.

مدل دینامیکی ارائه شده در تحقیقات اخیر را می‌توان بر حسب ساده‌سازی معادلات دیفرانسیلی حاکم، به سه دسته تقسیم‌بندی نمود. دسته اول آنهایی هستند که از اصطکاک هوا و اثرات ژایروسکوپیک چرخش بدنه صلب کوادروتور و پرها صرف‌نظر کرده‌اند. دسته دوم، اثرات ژایروسکوپیک 4 پره را نادیده گرفتند. دسته سوم، اثرات ژایروسکوپیک ناشی از چرخش بدنه در فضا و چرخش پرها را در معادلات وارد و ارتباط مابین نیروی تراست تولیدی و ولتاژ ورودی موتور ساده‌سازی کرده‌اند. در این مقاله اثرات ژایروسکوپیک حرکت چرخشی بدنه و پرها و همچنین دینامیک عملگرها و ارتباط بین نیروی تراست و ولتاژ ورودی پرها و سایر ترم‌های غیرخطی که سبب کوپلینگ معادلات دینامیکی می‌شوند، در نظر گرفته شده است.

برای کنترل وضعیت و موقعیت کوادروتور از روش‌های کنترلی متفاوتی استفاده شده است. به عنوان مثال می‌توان به کارهای سمیر بوعبدلله اشاره نمود. وی با استفاده از مدل خطی پرنده به انجام مقایسه‌ای بین کنترلر کلاسیک PID² و LQR³ پرداخت. نتایج نشان داد که عملکرد کنترلر PID با توجه به ساختار ساده‌ای که برای تحمل عدم قطعیت‌ها داشته، در مقایسه به کنترلر LQR مطلوب است [6]. بنالگو از مشاهده گر مد لغزشی به همراه کنترلر پسگام برای کنترل وضعیت و موقعیت کوادروتور استفاده نمود. نتایج حاکی از مقاومت این روش نسبت به اغتشاشات وارده از باد به سیستم بود [7]. کیتی میلر از کنترلر PD برای کنترل موقعیت و از PID برای کنترل وضعیت استفاده نمود. میلر کنترلرهای مورد نظر را بر اساس مدل دینامیکی که از خطی‌سازی معادلات غیرخطی حاصل شده بودند طراحی نمود. نتایج آزمایش نشان داد که کنترلرهای مذکور در غیاب حضور عدم قطعیت و اغتشاشات مثل باد بخوبی عمل کرده و به محض ورود عدم قطعیت‌های مذکور، کنترلر خطی PID بخوبی کار نخواهد کرد [8]. فریس و نایلسن کنترلر LQR و PID را به منظور پایداری‌سازی و رسیدن به موقعیت دلخواه بکار بردند. نتایج شبیه‌سازی و آزمایش نشان داد که کنترلر LQR بدلیل استفاده از فرم ماتریسی فضای حالت سیستم، قابلیت تنظیم‌شدن سریع‌تری نسبت به کنترلر PID دارد [9]. چنگ سیان با استفاده مدل ساده‌شده دینامیک کوادروتور به کنترل وضعیت پرنده به وسیله کنترلر فازی تناسبی انتگرالی پرداخت. وی معادلات غیرخطی چنددرودی -چندخروجی کوادروتور را به چندین بخش مجزا از هم تقسیم نمود و با استفاده ترکیب خواص کنترلر تناسبی انتگرالی و کنترلر فازی اقدام به شبیه‌سازی نمود که نتایج حاکی از بهبود مشخصه‌های عملکردی مانند فراجش بود [10]. استانویچ از روش کنترلی مقاوم برای تعقیب خروجی‌های سیستم کوادروتور استفاده نمود. روش کنترلی ارائه شده تنها نیازمند اندازه‌گیری چهار متغیر حالت سیستم که متشکل از موقعیت پرنده در دستگاه اینرسی و زاویه یاو کوادروتور بوده، است. روش پیشنهادی

1- Mesicopter
2- Proportional-Integral-Derivative
3- Linear Quadratic Regulator

کوادروتور در راستای محورهای x و y و z دستگاه بدنی هستند.

$$m\left(\frac{dv}{dt} + \omega_{b/i}^B \times v\right) = \sum F^B$$

$$\begin{bmatrix} \dot{u} \\ \dot{v} \\ \dot{w} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} rv - qw \\ pw - ru \\ qu - pv \end{bmatrix} + \frac{1}{m} \begin{bmatrix} F_x^B \\ F_y^B \\ F_z^B \end{bmatrix} \quad (3)$$

1-2- نیروهای وارد شده بر کوادروتور

نیروهای وارد شده بر مسیکوپتر از چند جز تشکیل شده‌اند: 1- نیروی گرانش
2- نیروی تراست 3- نیروی هاب¹ 4- نیروی اصطکاک بدنه. اگر پره‌ها بالانس باشند از نیروی گریز از مرکز صرف‌نظر خواهد شد. در رابطه (4) اجزای بردار نیرو نشان داده شده است.

$$\sum F^B = F_G^B + F_T^B + F_H^B + F_F^B \quad (4)$$

اجزای بردار نیرو در ادامه معرفی شده‌اند.

1-1-1- نیروی وزن

F_G^B بردار نیروی گرانش در دستگاه اینرسی بوده و توسط ماتریس انتقال R_Θ^{-1} بصورت رابطه (5) به دستگاه بدنی منتقل خواهد شد:

$$F_G^E = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ mg \end{bmatrix}$$

$$F_G^B = R_\Theta^{-1} F_G^E = \begin{bmatrix} -mg \sin \theta \\ mg \cos \theta \sin \phi \\ mg \cos \theta \cos \phi \end{bmatrix} \quad (5)$$

2-1-2- نیروی تراست

نیروی تراست از جمع نیروهای لیفت و درگ حاصل شده و عمود بر صفحه چرخش روتور و در خلاف راستای محور Z دستگاه بدنی است. این نیرو متناسب با مربع سرعت پره‌ها بوده و بصورت رابطه (6) نوشته می‌شود [13].

$$T = C_T \rho A (\Omega R_{rad})^2$$

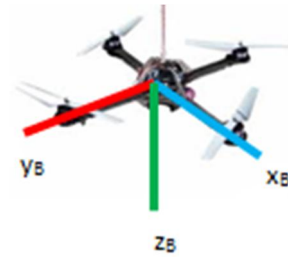
$$\frac{C_T}{\sigma a} = \left(\frac{1}{6} + \frac{1}{4} \mu^2\right) \theta_0 - (1 + \mu^2) \frac{\theta_{tw}}{8} - \frac{1}{4} \lambda \quad (6)$$

ضریب تراست، Ω سرعت زاویه‌ای روتور، $\sigma = \frac{N\bar{c}}{\pi R}$ نسبت صلیبیت،

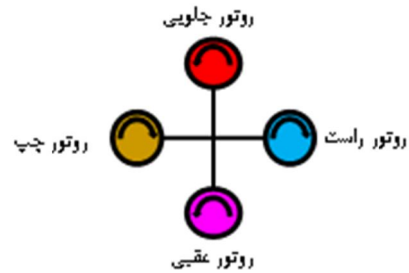
$\bar{c}$ [m] وتر متوسط، تعداد پره، شیب لیفت، θ_0 [rad] زاویه پیش‌پیش پره در محل اتصال آن به هاب و θ_{tw} [rad] زاویه پیش‌پیش پره که به طور یکنواخت در سرتاسر پره موجود است. λ نسبت جریان، m نسبت پیشرفته روتور r^2 چگالی هوا و R_{rad} [m] شعاع پره است.

3-1-2- نیروی هاب

نیروی است عمود به محور Z دستگاه بدنی و ترکیبی از نیروهای لیفت و درگ وارد شده به پره بوده و به دو مؤلفه نیروی H (رابطه (7)) و نیروی Y تجزیه می‌شود. نیروی H رو به عقب است و می‌توان آنرا به عنوان درگ روتور فرض کرد و نیروی Y ، نیرویی جانبی بوده و معمولاً خیلی کوچک است و می‌توان از آن صرف‌نظر کرد. نیروی H (یعنی اجزای طولی نیرو) متناسب با مربع سرعت پره‌ها بوده و ترکیبی از دو نیرو درگ القایی و درگ پروفایل است.



شکل 1 دستگاه مختصات بدنی چسبیده به کوادروتور



شکل 2 جهت حرکت روتورهای کوادروتور

تصویر بردار سرعت خطی در دستگاه بدنی $V^B = [u \ v \ w]$ و تصویر آن در دستگاه چسبیده به زمین برابر $V^E = [\dot{X} \ \dot{Y} \ \dot{Z}]$ و تصویر بردار سرعت زاویه‌ای در دستگاه بدنی $\omega^B = [p \ q \ r]$ و تصویر آن در دستگاه اینرسی برابر با $\Theta^E = [\dot{\phi} \ \dot{\theta} \ \dot{\psi}]$ است. ماتریس انتقال بین بردار سرعت خطی در دستگاه بدنی و بردار سرعت خطی در دستگاه اینرسی ماتریس R_Θ است. این ماتریس انتقال مطابق با رابطه (1) از حاصل ضرب سه ماتریس دوران $R(\psi, Z)$ حول محور Z به اندازه ψ و $R(\theta, Y)$ حول محور Y به اندازه θ و $R(\phi, X)$ حول محور X به اندازه ϕ بدست می‌آید [12]. رابطه (1) مبین موقعیت مکانی کوادروتور در دستگاه اینرسی است. ($ck = \cos k, sk = \sin k, tk = \tan k$)

$$V^E = R_\Theta V^B$$

$$R_\Theta = R(\psi, Z) R(\theta, Y) R(\phi, X) =$$

$$\begin{bmatrix} c\psi c\theta & -s\psi c\theta & c\psi s\theta s\phi & s\psi s\theta s\phi & c\psi s\theta c\phi & s\psi s\theta c\phi \\ s\psi c\theta & c\psi c\theta & s\psi s\theta s\phi & -c\psi s\theta s\phi & s\psi s\theta c\phi & -c\psi s\theta c\phi \\ -s\theta & c\theta & s\phi & c\phi & s\psi c\phi & -c\psi c\phi \end{bmatrix} \quad (1)$$

رابطه بین سرعت زاویه‌ای در دستگاه بدنی و دستگاه اینرسی توسط ماتریس انتقال T_Θ ، بصورت رابطه (2) بدست می‌آید.

$$\Theta^E = T_\Theta^{-1} \omega^B$$

$$T_\Theta^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & s\phi t\theta & c\phi t\theta \\ 0 & c\phi & -s\phi \\ 0 & s\phi / c\theta & c\phi / c\theta \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \dot{\phi} \\ \dot{\theta} \\ \dot{\psi} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & s\phi t\theta & c\phi t\theta \\ 0 & c\phi & -s\phi \\ 0 & s\phi / c\theta & c\phi / c\theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \quad (2)$$

همانطور که در شکل 2 مشاهده می‌شود، در کوادروتور روتورهای جلوئی و عقبی پادساعتگرد و روتورهای چپ و راست ساعتگرد می‌چرخند، این حالت روتورها سبب شده که تغییر وضعیت و موقعیت کوادروتور مستقل از هم باشند. با کاهش و افزایش یک‌اندازه سرعت زاویه‌ای روتورها به طور همزمان، می‌توان به افزایش و کاهش ارتفاع و از اختلاف سرعت زاویه‌ای روتورها نسبت به هم، می‌توان به حرکت‌های رول و پیچ و یاء دست یافت. برای استخراج معادلات دینامیکی حرکت کوادروتور از قوانین نیوتن (رابطه (3)) و اولر (رابطه (9)) استفاده می‌شود. $[F_x^B \ F_y^B \ F_z^B]$ بردار نیروهای خارجی وارد بر

1- Hub Force
2- Rotor Advance Ratio

$$\begin{aligned}
 M_z^R &= -R_1 + R_2 - R_3 + R_4 \\
 R &= C_R \rho A (\Omega R_{\text{rad}})^2 R \\
 \frac{C_R}{\sigma a} &= \mu \left(\frac{1}{6} \theta_0 - \frac{1}{8} \theta_{\text{tw}} - \frac{1}{8} \lambda \right)
 \end{aligned} \quad (14)$$

2-2-3- گشتاور نیروی هاب حول مرکز جرم

اگر فاصله صفحه محل اثر نیرو تا مرکز جرم کوادروتور h در نظر گرفته شود، گشتاوری حول محور y دستگاه بدنی مطابق با رابطه (15) به وجود می آید:

$$M_y^H = h \left(\sum_{i=1}^4 H_i \right) \quad (15)$$

همچنین نیروی هاب موتورهای 2 و 4 باعث گشتاوری حول محور z دستگاه بدنی بصورت رابطه (16) می شوند:

$$M_z^H = L(H_2 - H_4) \quad (16)$$

برای واقعی کردن شبیه سازی ها ملزم به اضافه کردن دینامیک موتور به سیستم کنترلی طراحی شده هستیم. کوادروتور مورد نظر متشکل از چهار موتور براشلس دی سی بوده که تابع تبدیل آن را می توان به صورت (17) نمایش داد [14]:

$$G(s) = \frac{0.936}{0.178s + 1} \quad (17)$$

2-3- نقاط تعادل سرعت زاویه ای روتورها در شرایط هاور

از آنجایی در شرایط هاور، هر چهار روتور نیروی تراست یکسانی تولید می کنند، لذا سرعت زاویه ای برابری دارند، متعاقباً نقاط تعادل یکسانی برابر با رابطه (18) خواهند داشت.

$$\begin{cases} (W_1^2 + W_2^2 + W_3^2 + W_4^2) = \\ W_1 = W_2 = W_3 = W_4 \end{cases} \rightarrow 4bW_0^2 = mg \rightarrow W_0 = \sqrt{\frac{mg}{4b}} \quad (18)$$

3- شبیه سازی و ناپایداری دینامیک مسیکوپتر

انتظار می رود با ورود سیگنالی مانند شکل 3 به سیستم، مسیکوپتر در راستای محور x حرکت کند. شکل 4 و شکل 5 نشان می دهند در عمل، وضعیت و موقعیت کوادروتور ناپایدار شده و بعد از ورود اغتشاش کوچکی سیستم به حالت تعادل قبلی خود باز نمی گردد. بنابراین توسط شبیه سازی ها (استفاده از رابطه (1)) هم نشان داده شد که کوادروتور از لحاظ دینامیکی ناپایدار است. در قسمت بعدی به کنترل و پایداری سازی مسیکوپتر پرداخته می شود. مشخصات فیزیکی مسیکوپتر در جدول 1 ارائه شده است.

4- کنترل کوادروتور

در این مقاله از روش های مختلف کنترل خطی و غیر خطی برای پایداری سازی وضعیت و موقعیت کوادروتور استفاده شده است.

جدول 1 مشخصات فیزیکی مسیکوپتر نمونه [4]

نام	واحد	مقدار
جرم	kg	0/650
اینرسی حول محور x	kg.m ²	7/5×10 ⁻³
اینرسی حول محور y	kg.m ²	7/5×10 ⁻³
اینرسی حول محور z	kg.m ²	1/3×10 ⁻²
ثابت پیش رانش	N.s ²	3/13×10 ⁻⁵
ضریب درگ	N.m.s ²	7/5×10 ⁻⁷
طول بازو	m	0/32

$$\begin{aligned}
 H &= C_H \rho A (\Omega R_{\text{rad}})^2 \\
 \frac{C_H}{\sigma a} &= \frac{1}{4} \mu \overline{C_d} + \frac{1}{4} \lambda \mu \left(\theta_0 - \frac{\theta_{\text{tw}}}{2} \right) \\
 H_T &= \begin{bmatrix} -\sum_{i=1}^4 H_i \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}
 \end{aligned} \quad (7)$$

2-4-1- نیروی اصطکاک بدنه

چهارمین بخش از نیروهای وارد شده به مسیکوپتر، نیروی اصطکاک بدنه بوده که به کل بدنه وارد می شود. بدنه بر اثر مقاومت هوایی که در آن حرکت می کند و بادهای القایی موتورها و بادهایی که در محیط وجود دارند، تحت اصطکاک قرار می گیرد. به دلیل حرکت رو به جلو و حرکت جانبی کوادروتور نیروی اصطکاک در دو جهت x و y به وسیله پرنده وارد می شود. مطابق با رابطه (8) مقادیر این نیرو از ضرب فشار دینامیکی محلی در سطح موثر تحت جریان حاصل می شود.

$$F_F^B = \frac{1}{2} C_D \rho A v^2 \quad (8)$$

مومنتم زاویه ای کوادروتور برابر با $h = l\omega + J_r \Omega$ است. با مشتق گیری از مومنتم زاویه ای مطابق با قانون اول داریم:

$$\begin{aligned}
 \sum M^B &= I^B \frac{d\omega_{b/i}}{dt} + \omega_{b/i} \times I^B \omega_{b/i} + J_r \frac{d\Omega}{dt} + \omega_{b/i} \times J_r \Omega \\
 I^B \begin{bmatrix} \dot{p} \\ \dot{q} \\ \dot{r} \end{bmatrix} &= \sum M^B - \left(\begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \times I^B \begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \right) - \left(J_r^B \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \dot{\Omega} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} p \\ q \\ r \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \Omega \end{bmatrix} \right)
 \end{aligned} \quad (9)$$

2-2-2- گشتاورهای وارد شده به کوادروتور

همانطور که در رابطه (10) مشاهده می شود، گشتاورهایی که به کوادروتور وارد می شوند از چند جز تشکیل شده اند: 1- گشتاور نیروی تراست. 2- گشتاور نیروی های آیرودینامیکی حول شفت موتور و هاب. 3- گشتاور نیروی هاب حول مرکز جرم.

$$\sum M^B = M_Q + M_T + M_R + M_H \quad (10)$$

2-2-2-1- گشتاور نیروی تراست

گشتاور ناشی از موتورهای 2 و 4 سبب حرکت رول می شود (رابطه (11)):

$$M_x^T = L(T_4 - T_2) \quad (11)$$

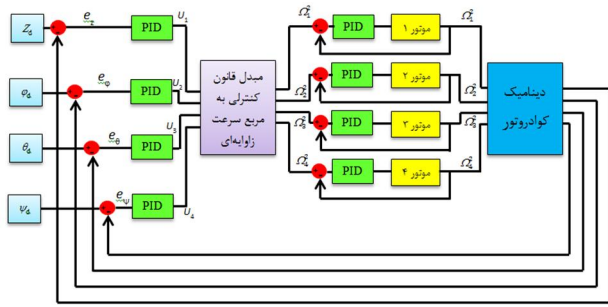
گشتاور ناشی از موتورهای 1 و 3 سبب حرکت پیچ می شود (رابطه (12)):

$$M_y^T = L(T_3 - T_1) \quad (12)$$

2-2-2-2- گشتاور نیروی هاب

نیروهای آیرودینامیکی که به پره ها وارد می شوند سبب تولید گشتاور حول شفت Q بصورت رابطه (13) و تولید گشتاور حول هاب R بصورت رابطه (14) می شوند:

$$\begin{aligned}
 M_z^Q &= -Q_1 + Q_2 - Q_3 + Q_4 \\
 Q &= C_Q \rho A (WR_{\text{rad}})^2 R \\
 \frac{C_Q}{\sigma a} &= \frac{1}{8a} (1 + \mu^2) \overline{C_d} + \lambda \left(\frac{1}{6} \theta_0 - \frac{1}{8} \theta_{\text{tw}} - \frac{1}{4} \lambda \right) \theta_0
 \end{aligned} \quad (13)$$



شکل 6 شماتیک سیستم کنترلی

$$\begin{aligned} U_1 &= b(W_1^2 + W_2^2 + W_3^2 + W_4^2) \\ U_2 &= bL(W_1^2 - W_2^2) \\ U_3 &= bL(W_1^2 - W_3^2) \\ U_4 &= d(-W_1^2 + W_2^2 - W_3^2 + W_4^2) \end{aligned} \quad (19)$$

شکل 6 نشان‌دهنده بلوک‌دیگرام کنترلی وضعیت و ارتفاع است. زوایای رول، پیچ، یاو و ارتفاع مرجع وارد سیستم کنترلی شده و با خروجی‌های حاصل از سنسور که در این شبیه‌سازی همان خروجی‌های حاصل از دینامیک کوادروتور هستند، جمع شده و خطا (E) را تشکیل می‌دهند. کنترلر با استفاده از این خطا، فرامین (U) لازم برای تصحیح وضعیت و ارتفاع را صادر می‌کند. سرعت زاویه‌ای مناسب مورد نیاز موتورها برای پایداری بر اساس ورودی‌های کنترلی مطابق با رابطه (20) است:

$$\begin{aligned} W_1^2 &= \frac{U_1}{4b} + \frac{U_3}{2bL} - \frac{U_4}{4d^2} \\ W_2^2 &= \frac{U_1}{4b} - \frac{U_2}{2bL} + \frac{U_4}{4d} \\ W_3^2 &= \frac{U_1}{4b} - \frac{U_3}{2bL} + \frac{U_4}{4d} \\ W_4^2 &= \frac{U_1}{4b} + \frac{U_2}{2bL} + \frac{U_4}{4d} \end{aligned} \quad (20)$$

مقادیر اولیه شبیه‌سازی برای وضعیت، 45 درجه و برای ارتفاع صفر است. وضعیت و ارتفاع کوادروتور در شکل 7 و سرعت زاویه‌ای موتورها در شکل 8 به نمایش درآمده است. کنترلر PID به خوبی توانسته وضعیت پرنده را پایدار کند و به ارتفاع مطلوب برساند.

4-2- کنترل فیدبک کامل حالت¹ وضعیت و ارتفاع مسیکوپتر

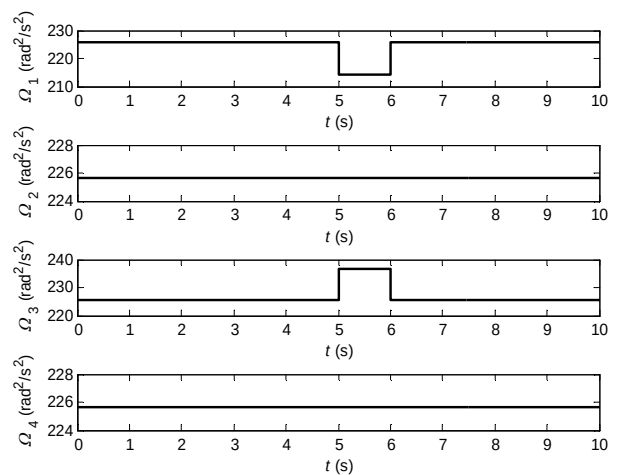
معادلات فضای حالت سیستم کوادروتور با در نظر گرفتن بردار حالت $\dot{\psi} \dot{\theta} \dot{\phi} \dot{\varphi} = [\quad]^T$ ، به کمک خطی‌سازی حول شرایط هاور بدست می‌آید (رابطه (21)).

$$\begin{aligned} \dot{x}(t) &= Ax(t) + Bu(t) \\ y(t) &= Cx(t) \end{aligned} \quad (21)$$

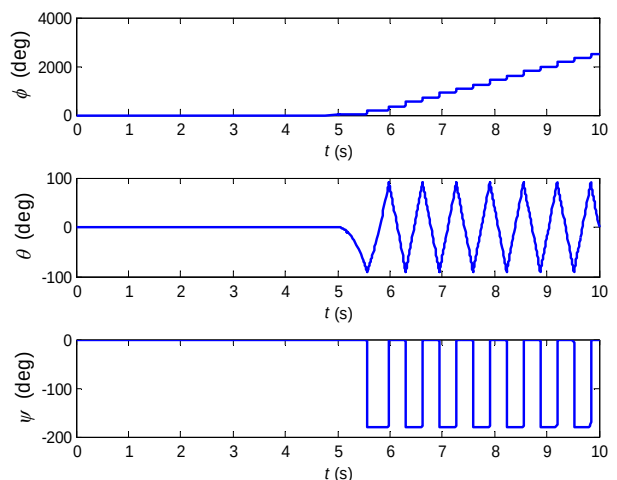
طوری‌که $\hat{x}$ ، $\hat{u}$ ، $\hat{y}$ و $\hat{z}$ به معنی بردارهای وضعیت، ورودی، خروجی و ارتفاع هستند. می‌توان سیستم دینامیکی کوادروتور را پایدار و مجبور به تعقیب فرمان ورودی نمود (ماتریس‌های فضای حالت سیستم در ضمیمه ارائه شده است).

$$u = -Kx(t) + Nr(t) \quad (22)$$

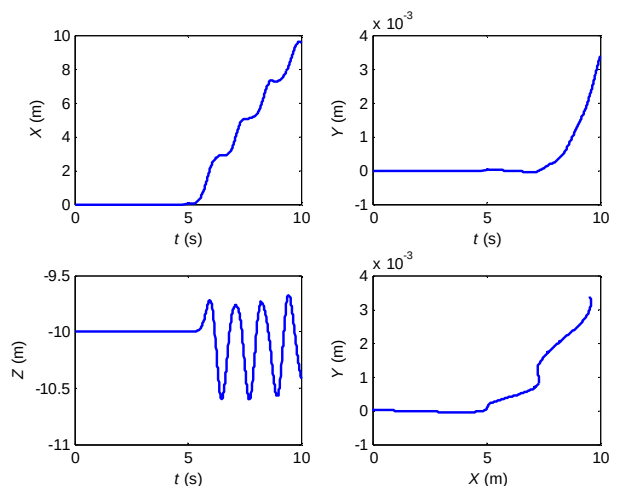
سیگنال ورودی مرجع و حالت‌های اندازه‌گیری‌شده توسط سنسورها و N بهره پیش‌خوراند و K بهره پس‌خوراند حالت است. پایداری سیستم به بهره و تعقیب فرمان ورودی به بهره وابسته است.



شکل 3 سیگنال اغتشاشی وارد به کوادروتور



شکل 4 وضعیت کوادروتور بعد از ورود سیگنال اغتشاشی به سیستم



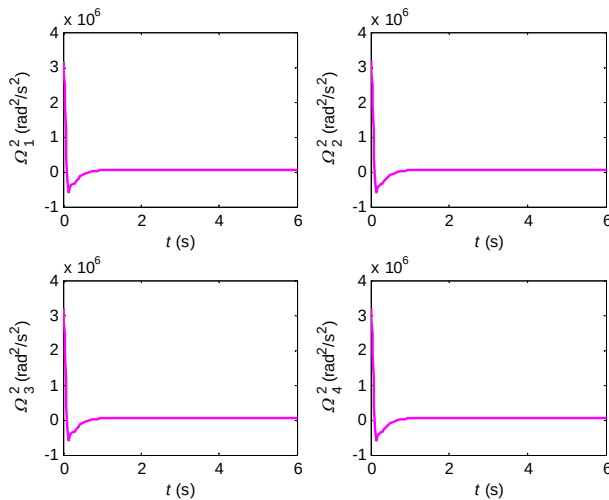
شکل 5 موقعیت کوادروتور بعد از ورود سیگنال اغتشاشی به سیستم

انتخاب هر یک از آنها به فراخور مأموریت و عدم قطعیت‌های موجود در مسئله کوادروتور است. در ادامه به طراحی کنترل‌کننده‌ها و انجام شبیه‌سازی پرواز پرنده پرداخته خواهد شد.

4-1- کنترل تناسبی-انتگرالی-مشتق‌گیر وضعیت و ارتفاع کوادروتور

در معادلات حرکت کوادروتور فرمان‌های کنترلی برابر با رابطه (19) می‌باشند:

1- Full State Feedback Control (FSC)



شکل 10 قوانین کنترلی تولید شده توسط کنترلر جایابی قطب

$$\begin{aligned} \dot{x}(t) &= (A - BK)x(t) + BNr(t) \\ y(t) &= Cx(t) \end{aligned} \quad (23)$$

از معادلات فضای حالت سیستم حلقه بسته بخوبی مشخص است که پایداری سیستم به و مسئله تعقیب به بهره وابسته است. فرض کنید مکان قطب‌های مطلوب حلقه بسته مسیکوپتر باشند. با حل تساوی (24) ماتریس بهره بدست می‌آید.

$$\det(sI - A + BK) = (s - \alpha_1)(s - \alpha_2) \cdots (s - \alpha_n) \quad (24)$$

برای بدست آوردن بهره می‌توان از رابطه (25) استفاده نمود.

$$N = (T)^{-R}, \quad = (- \quad + \quad)^{-1} \quad (25)$$

معکوس راست¹ ماتریس است. با انتخاب قطب‌های حلقه بسته مطلوب برای سیستم، می‌توان سیستم حلقه بسته را پایدار کرد و حالت‌های سیستم را مجبور به تعقیب ورودی مرجع نمود. همانطور که در شکل 9 مشاهده می‌شود وضعیت و ارتفاع مطلوب بدست آمده است. این نکته قابل ذکر است که زمان نشست پاسخ‌های سیستم برای رسیدن به موقعیت مطلوب و فراجش پاسخ‌ها به انتخاب قطب‌های حلقه بسته سیستم بستگی دارد. با انتخاب مناسب قطب‌ها می‌توان به مشخصه‌های عملکردی مورد نظر دست یافت. شکل 10 مربع سرعت زاویه‌ای لازم برای رسیدن به موقعیت و وضعیت مطلوب را نشان می‌دهد.

3-4- کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط تنظیم کننده بهینه

سیستم خطی p ورودی و q خروجی و n حالتی مطابق با (21) را در نظر بگیرید. هدف مینیمم کردن تابع هزینه (26) است.

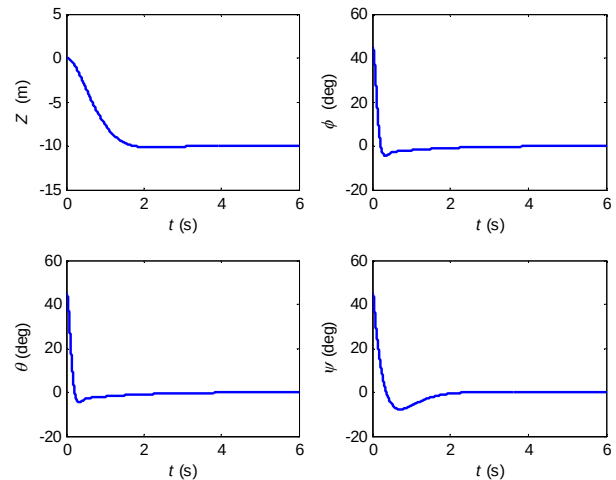
$$J = \frac{1}{2} \int_{t_0}^{\infty} [x^T(t)Qx(t) + u^T(t)Ru(t)] dt \quad (26)$$

Q ماتریس نامنفی معین و R ماتریس مثبت معین است. قانون کنترل بهینه-ای که تابع هزینه بالا را مینیمم کند برابر است با فیدبک حالت خطی - = بهره k برابر با $R^{-1}B^TP$ است. P ماتریس یکتای مثبت

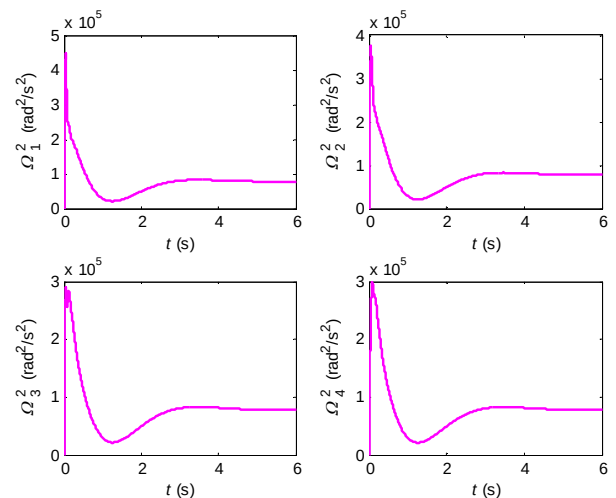
معینی است که از حل معادله جبری ریکاتی (27) بدست می‌آید [16].

$$-PA - A^TP - Q + PBR^{-1}B^TP = 0 \quad (27)$$

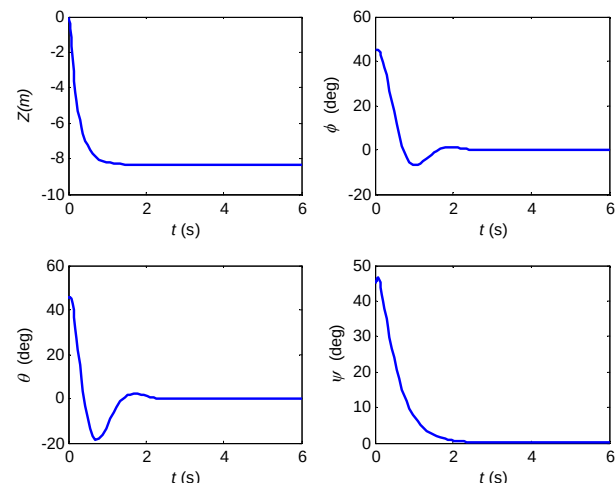
استفاده از مدل خطی و فرم فضای حالت کوادروتور و انتخاب ماتریس‌های وزنی مناسب و حل معادله ریکاتی، منجر به حصول بهره مناسب فیدبک خواهد شد. با استفاده از این بهره، سیستم ناپایدار کوادروتور پایدار می‌شود.



شکل 7 کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط کنترلر پی‌آی‌دی



شکل 8 قوانین کنترلی تولید شده توسط کنترلر پی‌آی‌دی

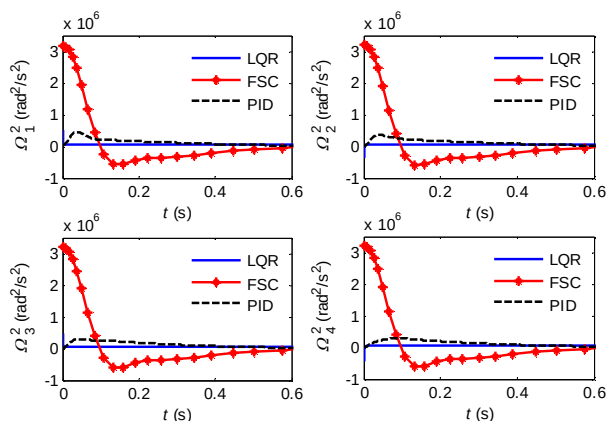


شکل 9 کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط کنترلر جایابی قطب

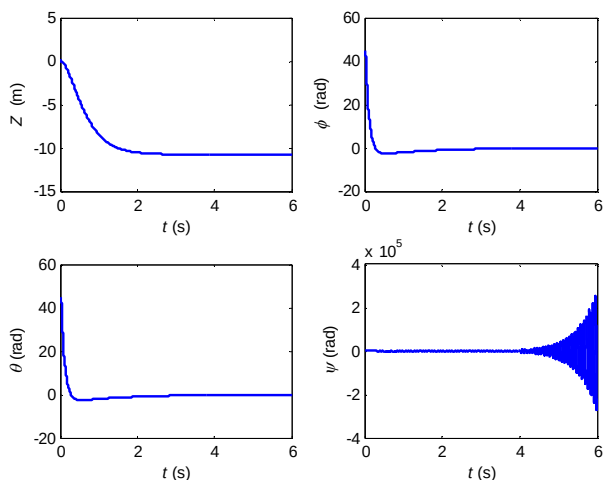
برای اینکه بتوان از کنترلر فیدبک برای پایداری و تعقیب ورودی مرجع استفاده کرد، شروط زیر باید برقرار باشد [15]:

- ❖ سیستم کنترل پذیر باشد.
 - ❖ سیستم هیچ صفری در مبدأ نداشته باشد.
- با انتخاب قانون کنترلی به صورت رابطه (22) معادلات فضای حالت سیستم حلقه بسته بصورت زیر بدست خواهد آمد:

1- Right Inverse



شکل 14 مقایسه قوانین کنترلی تولیدی توسط کنترل کننده های PID و LQR و FSC



شکل 15 کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط کنترل پی آی دی با وجود عدم قطعیت پارامتری 50 درصدی

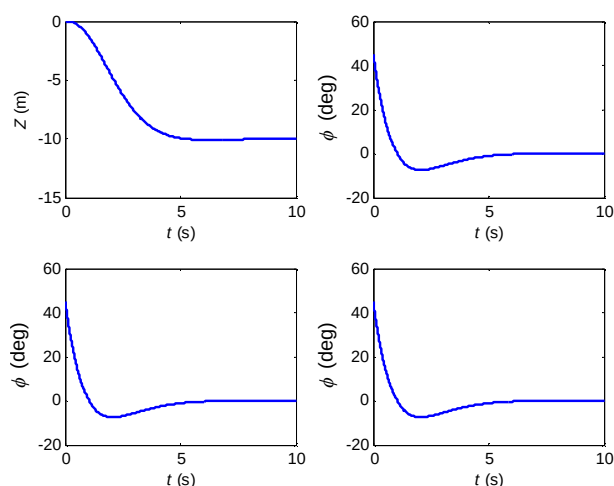
4-4- مقایسه نتایج استفاده از سه روش کنترلی PID و LQR و FSC

برای مقایسه عملکرد سه روش کنترلی از یک فرمان مرجع ورودی برای هر سه حالت شبیه سازی استفاده شده است. دینامیک کوادروتور در هر سه حالت یکسان بوده و دینامیک موتور در سه حالت در نظر گرفته شده است. حالت مطلوب در این شبیه سازی رسیدن از زاویه 45 درجه به زاویه صفر برای هر سه زاویه رول و پیچ و یاء و رسیدن به ارتفاع 10- متر از صفر است.

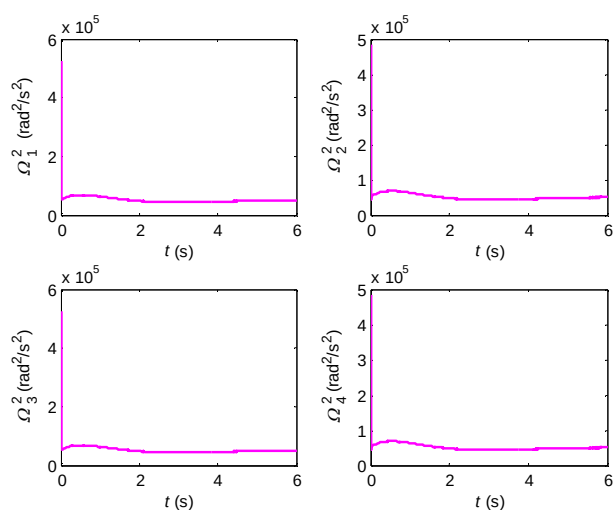
در شکل 13 مشاهده می شود که تمامی روش ها بخوبی توانسته اند سیستم حلقه بسته مطلوب را پایدار سازند و مسیکوپتر را به ارتفاع مطلوب برسانند. از شکل 14 بخوبی می توان فهمید که کنترلر بهینه تلاش کنترلی کمتری نسبت دو کنترلر دیگر تولید نموده است.

4-5- عدم موفقیت روش کنترلی در حضور نامعینی های پارامتری

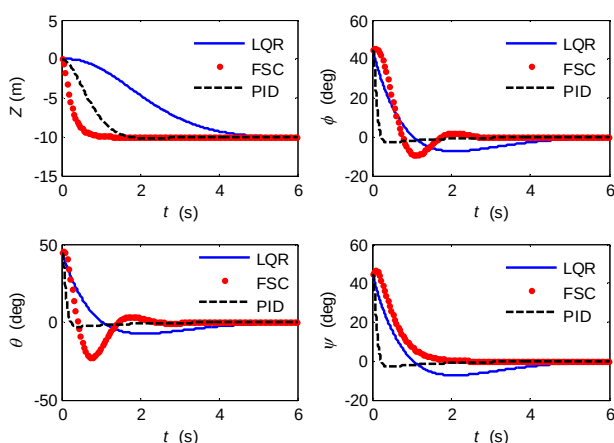
روش های کنترلی ارائه شده در قسمت قبل با وجود داشتن پاسخ های مناسب و عملکرد مطلوب، به هنگام حضور عدم قطعیت های پارامتری ضعیف می باشند. همانطور که در شکل 15 مشاهده می شود، کنترلر PID با حضور عدم قطعیت در سیستم، قادر به پایداری سیستم نیست. از نتایج پیداست روش های کنترلی متداول قادر به خنثی سازی نامعینی های پارامتری سیستم نمی باشند. برای حل این مسئله باید از روش های کنترلی تطبیقی که به واسطه داشتن مکانیزم های تخمین در ساختار خود قابلیت ارتقاء عملکرد سیستم حلقه بسته را در طول پرواز دارند، استفاده نمود. در ادامه به ارائه روش های کنترل کننده تطبیقی مدل مرجع پرداخته می شود.



شکل 16 کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط کنترلر بهینه



شکل 17 قوانین کنترلی تولید شده توسط تنظیم کننده بهینه



شکل 18 مقایسه روش های کنترلی PID و LQR و FSC برای کنترل وضعیت و ارتفاع

مسئله تعقیب تنظیم کننده بهینه را می توان با اضافه کردن حالت های جدید که مبین خطا بین ورودی مرجع و حالت های اندازه گیری شده سیستم باشند، حل کرد. با ورود حالت ها و استفاده از فضای حالت جدید می توان دوباره با حل معادله ریکاتی به ماتریس P و K دست یافت که تضمین کننده پایداری و تعقیب فرمان های ورودی مرجع هستند. نتایج شبیه سازی وضعیت و ارتفاع کوادروتور در شکل 11 و مربع سرعت زاویه ای در شکل 12 با شرایط اولیه صفر برای ارتفاع و زاویه 45 درجه برای زوایای رول، پیچ و یاء نشان داده شده است.

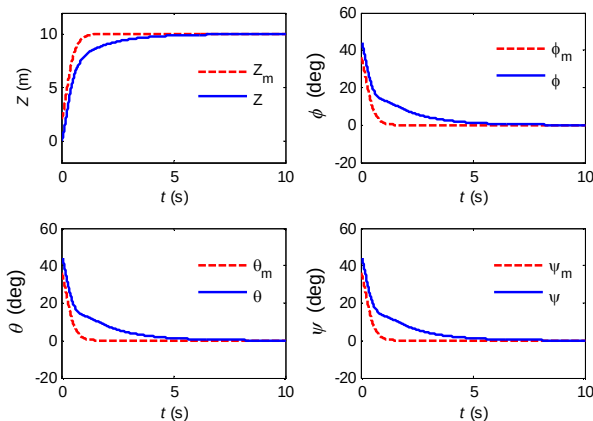
در این حالت قانون تخمین پارامترهای $\hat{m}$ ، $\hat{I}_{xx}$ ، $\hat{I}_{yy}$ و $\hat{I}_{zz}$ به صورت رابطه (37) است.

$$\begin{aligned}\dot{\hat{m}} &= -\Gamma v [0 \ 1] P [z \ \dot{z}]^T, \quad v = \dot{z}_m - \beta_1 \dot{e} - \beta_0 e \\ \dot{\hat{I}}_{xx} &= -\Gamma v [0 \ 1] P [\phi \ \dot{\phi}]^T, \quad v = \dot{\phi}_m - \beta_1 \dot{e} - \beta_0 e \\ \dot{\hat{I}}_{yy} &= -\Gamma v [0 \ 1] P [\theta \ \dot{\theta}]^T, \quad v = \dot{\theta}_m - \beta_1 \dot{e} - \beta_0 e \\ \dot{\hat{I}}_{zz} &= -\Gamma v [0 \ 1] P [\psi \ \dot{\psi}]^T, \quad v = \dot{\psi}_m - \beta_1 \dot{e} - \beta_0 e\end{aligned}\quad (37)$$

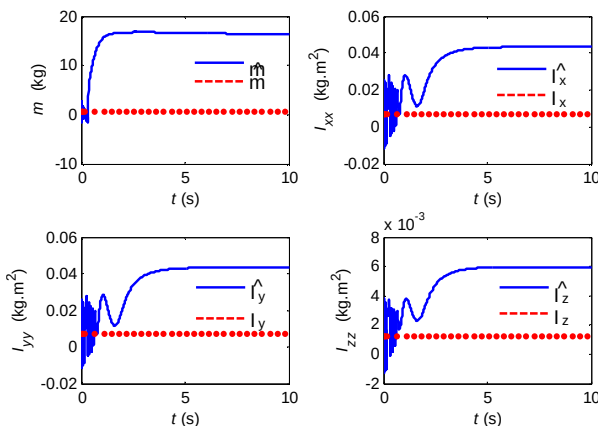
در شکل 16 مشاهده می شود که وضعیت و ارتفاع مسیکوپتر بخوبی مدل مرجع را تعقیب کرده و خطای ماندگار به صفر همگرا می شود. شکل 17 نشان می دهد که تخمین درستی از پارامترهای مجهول سیستم انجام نمی شود. تخمین نادرست پارامترها به دلیل سطح تحریک کم سیگنال های ورودی مرجع است. شکل 18 قوانین کنترلی تولید شده توسط کنترلر را نشان می دهد. شکل 19 نشان دهنده تعقیب کامل ورودی موج مربعی توسط حالت های سیستم است. تخمین پارامترهای سیستم به ازای ورودی موج مربعی در شکل 20 نشان داده شده است. مشاهده می شود که با غنی تر شدن سیگنال ورودی تخمین پارامترهای سیستم بدرستی انجام می شود.

4-7- کنترل تطبیقی مدل مرجع مستقیم کوادروتور با رویکرد چندورودی-چندخروجی

مدل دینامیکی فضای حالت سیستم کوادروتور مطابق با رابطه (21) در نظر گرفته می شود. در این حالت $A \in \mathbb{R}^{8 \times 8}$ و $B \in \mathbb{R}^{8 \times 4}$ ماتریس های مجهول بوده و فرض می شود دوتایی (A, B) کنترل پذیر است.



شکل 16 کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط کنترلر تطبیقی مدل مرجع تک ورودی-تک خروجی به هنگام ورودی مرجع ثابت



شکل 17 تخمین پارامترهای سیستم به هنگام ورودی مرجع ثابت

4-6- کنترل تطبیقی مدل مرجع کوادروتور با رویکرد تک ورودی-تک خروجی

از آنجا که بعد از خطی سازی، معادلات حرکت دی کوپله شده اند (رابطه (28))، روش کنترلی که در ادامه به آن اشاره خواهد شد، برای هر یک از معادلات بطور جداگانه بکار برده می شود.

$$\begin{aligned}m\ddot{z} &= mg - U_1 \\ I_{xx}\ddot{\phi} &= U_2 \\ I_{yy}\ddot{\theta} &= U_3 \\ I_{zz}\ddot{\psi} &= U_4\end{aligned}\quad (28)$$

هر یک از معادلات دینامیکی سیستم کوادروتور موجود در رابطه (28) را می توان به فرم رابطه (29) در نظر گرفت. بطوری که برای حرکت در راستای z ، a_n برابر با m ، برای حرکت رول برابر با I_{xx} ، برای حرکت پیچ برابر با I_{yy} و برای حرکت یاو برابر با I_{zz} است.

$$a_n y^{(n)} + a_{n-1} y^{(n-1)} + \dots + a_0 y = u \quad (29)$$

فرض می شود که حالت های سیستم قابل اندازه گیری و ضرایب سیستم با فرض معلوم بودن علامت، مجهول هستند. هدف سیستم کنترلی وادار کردن حالت های سیستم به تعقیب پاسخ مدل مرجع (30) است:

$$\alpha_n y_m^{(n)} + \alpha_{n-1} y_m^{(n-1)} + \dots + \alpha_0 y_m = r(t) \quad (30)$$

$r(t)$ ورودی مرجع کراندار است. بصورت رابطه (31) تعریف می شود:

$$z(t) = y_m^{(n)} - \beta_{n-1} e^{(n-1)} - \dots - \beta_0 e \quad (31)$$

ضرایب β مقادیر مثبتی انتخاب می شوند، بطوری که چند جمله ای (32) پایدار هورویتز باشد. در واقع این نوع از کنترلر یک کنترل کننده با روش جابجایی قطب بوده و قطب ها را در مکان هایی که توسط ضرایب β_0 تا β_n مشخص می شود، قرار خواهد داد.

$$s^n + \beta_{n-1} s^{n-1} + \dots + \beta_0 \quad (32)$$

حال با انتخاب قانون کنترلی بصورت رابطه (33) معادلات دینامیکی فضای حالت خطای سیستم بصورت رابطه (34) حاصل می شود.

$$\begin{aligned}u &= \hat{a}_n z + \hat{a}_{n-1} y^{(n-1)} + \dots + \hat{a}_0 y = v^T \hat{a} \\ V(t) &= [z \ y^{(n-1)} \ \dots \ \dot{y} \ y]^T \\ \hat{a}(t) &= [\hat{a}_n \ \hat{a}_{n-1} \ \dots \ \hat{a}_1 \ \hat{a}_0]^T\end{aligned}\quad (33)$$

$$\begin{aligned}\dot{x} &= Ax + b \left[\frac{1}{a_n} v^T \tilde{a} \right] \\ y &= Cx\end{aligned}\quad (34)$$

بطوری که ماتریس های فضای حالت برای این مسئله برابرند با:

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ -\beta_0 & -\beta_1 \end{bmatrix}, \quad b = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$c = [1 \ 0]$$

تابع لیاپانوفی بصورت رابطه (35) بطوری که G و P ماتریس های مثبت متقارن معین ثابت بوده و P معادله $- = +$ را با شرط $Q = Q^T > 0$ ارضا نماید، در نظر بگیرید:

$$V(x, \tilde{a}) = x^T P x + \tilde{a}^T \Gamma^{-1} \tilde{a} \quad (35)$$

با استفاده از تئوری لیاپانوف و لم باربالات، قانون تخمین پارامترهای سیستم بصورت رابطه (36) بدست خواهد آمد [17].

$$\dot{\hat{a}} = -\Gamma v b^T P x \quad (36)$$

$$u = -K^*x + L^*r \quad (39)$$

از آنجا که دینامیک سیستم حلقه بسته مشخص نیست (ماتریس های A و B مجهول هستند)، می توان از قانون کنترلی (40) استفاده نمود:

$$u = -K(t)x + L(t)r \quad (40)$$

$k(t)$ و $L(t)$ تخمینی از K^* و L^* خواهند بود و توسط قانون تطبیق مناسبی تولید خواهند شد. با تعریف خطا بصورت $\theta = x - x_m$ ، دینامیک خطای تعقیب سیستم بصورت رابطه (41) بدست می آید.

$$\begin{aligned} \dot{\theta} &= \dot{x} - \dot{x}_m = \\ Ax + Bu - A_m x_m - B_m r &= \\ Ax + B(-Kx + Lr) - A_m x_m - B_m r &= \\ A_m \theta + B(-\tilde{K}x + \tilde{L}r) \end{aligned} \quad (41)$$

برای چنین سیستمی می توان تابع لیاپانوف (42) را پیشنهاد داد.

$$V(\theta, \tilde{K}, \tilde{L}) = \theta^T P \theta + tr(\tilde{K}^T \Gamma \tilde{K} + \tilde{L}^T \Gamma \tilde{L}) \quad (42)$$

بطوری که P ماتریس مثبت نیمه معینی باشد که معادله لیاپانوف را ارضا نماید. با مشتق گیری از این تابع و استفاده از معیار پایداری لیاپانوف و لم باربالات، قوانین تطبیق برابر با رابطه (43) بدست خواهند آمد [18].

$$\begin{aligned} \dot{\tilde{K}} &= \dot{\tilde{K}} = B_m^T P e x^T \operatorname{sgn}(\dot{\theta}) \\ \dot{\tilde{L}} &= \dot{\tilde{L}} = -B_m^T P e r^T \operatorname{sgn}(\dot{\theta}) \end{aligned} \quad (43)$$

نتایج حاصل از شبیه سازی و استفاده از کنترلر طراحی شده نشان می دهد که دینامیک سیستم حلقه بسته پایدار شده و حالت های سیستم مدل مرجع را بخوبی تعقیب می نمایند (شکل 21). سرعت زاویه ای که هر موتور برای تعقیب مدل مرجع باید تولید نماید، در شکل 22 نشان داده شده است.

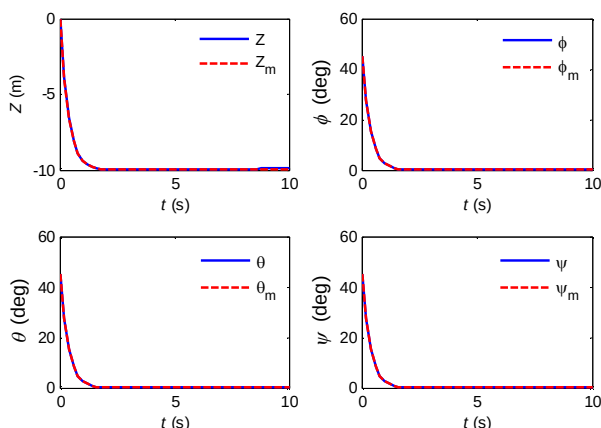
4-8- کنترل تطبیقی مدل مرجع غیرخطی

با فرض انحرافات بسیار کم از شرایط تعادل، ماتریس انتقال q تبدیل به ماتریس همانی خواهد شد. بنابراین معادلات حرکت به صورت رابطه (44) نوشته می شوند.

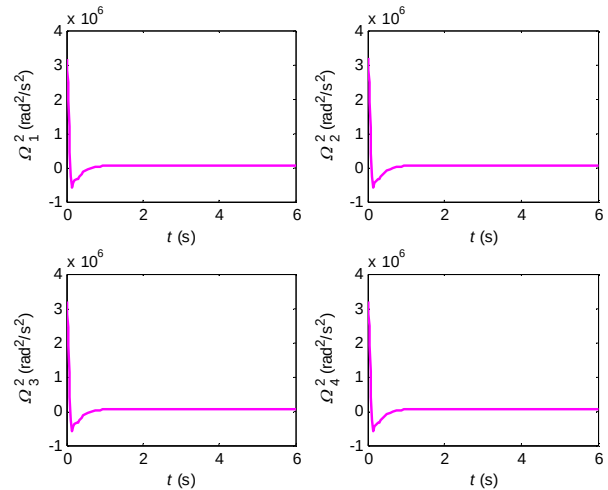
$$\begin{aligned} I_{xx} \ddot{\phi} &= \dot{\theta} \psi (I_{yy} - I_{zz}) + J_r \dot{\theta} \Omega_r + U_2 \\ I_{yy} \ddot{\theta} &= \dot{\phi} \psi (I_{zz} - I_{xx}) + J_r \dot{\phi} \Omega_r + U_3 \\ I_{zz} \ddot{\psi} &= \dot{\theta} \phi (I_{xx} - I_{yy}) + J_r \dot{\psi} \Omega_r + U_4 \\ m \ddot{z} &= mg - (c \psi c \phi) U_1 \\ m \ddot{x} &= (s \psi s \phi + c \psi s \theta c \phi) U_1 \\ m \ddot{y} &= (-c \psi s \phi + s \psi s \theta c \phi) U_1 \end{aligned} \quad (44)$$

معادلات حرکت را می توان به فرم (45) تبدیل نمود.

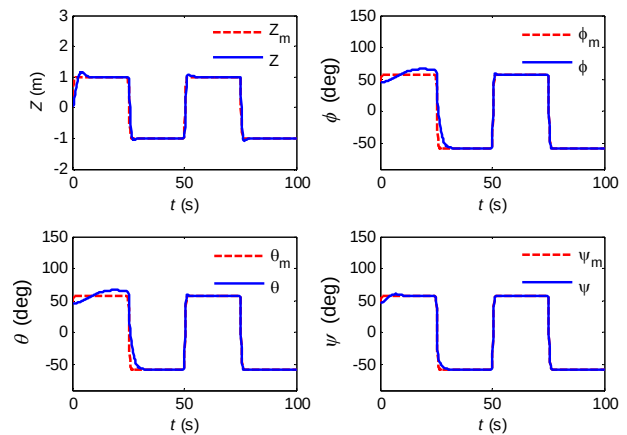
$$H^*(x) \ddot{x} + C^*(x, \dot{x}) \dot{x} = F \quad (45)$$



شکل 21 کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط کنترلر تطبیقی مدل مرجع

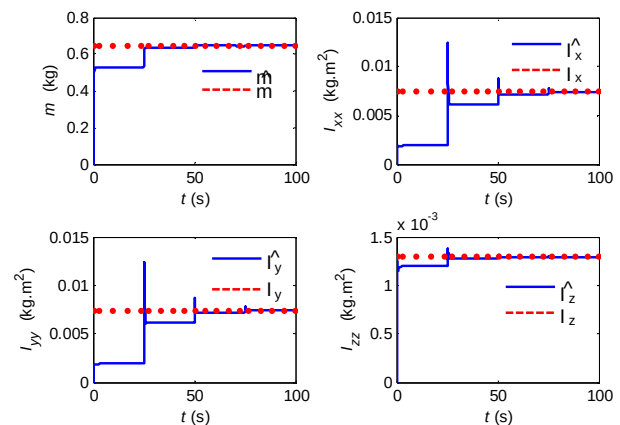


شکل 18 سرعت زاویه ای فرمان داده شده به هریک از موتورها



شکل 19 کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط کنترلر تطبیقی مدل مرجع

تک ورودی-تک خروجی به هنگام ورودی مرجع موج مربعی



شکل 20 تخمین پارامترهای سیستم به هنگام ورودی مرجع موج مربعی

هدف کنترلی تولید بردار $u = [U_1 \ U_2 \ U_3 \ U_4]^T$ بگونه ای است که تمام سیگنال های سیستم کراندار باشند و حالت های سیستم یعنی بردار x حالت های مدل مرجع $R^8 \hat{x}_m$ که مدل فضای حالت آن در رابطه (38) نشان داده شده است را تعقیب نماید.

$$\dot{x}_m = A_m x_m + B_m r \quad (38)$$

ماتریس های فضای حالت مدل مرجع در ضمیمه ارائه شده اند. می توان با انتخاب قانون کنترلی بصورت رابطه (39) دینامیک سیستم حلقه بسته را بگونه ای تغییر داد که کاملاً مشابه مدل مرجع شود.

معین است، مشتق تابع لیاپانوف برابر با رابطه (52) خواهد شد.

$$F = Y^*(x, \dot{x}, \ddot{x}, \ddot{x}_r) \hat{a} - K_D s \quad (51)$$

$$\dot{V}(t) = s^T (Y^*(\hat{a} - a) - K_D s) + \hat{a}^T \Gamma^{-1} \dot{\hat{a}} = -s^T K_D s + \hat{a}^T [Y^{*T} s + \Gamma^{-1} \dot{\hat{a}}] \quad (52)$$

با استفاده از معیار پایداری لیاپانوف و لم بارالات، قانون تخمین بصورت رابطه (53) بدست می آید [17].

$$\dot{\hat{a}} = -\Gamma(Y^*)^T s \quad (53)$$

در شکل 23 بخوبی مشاهده می شود که الگوریتم تطبیقی مورد نظر سبب شده که خروجی پلنت بخوبی ورودی مرجع سینوسی را تعقیب نماید و این در حالی است که شرایط اولیه تخمین پارامترهای سیستم برابر صفر در شکل 24 و 1/5 برابر مقدار واقعی (شکل 25) است. این امر بیانگر توانایی روش کنترلی به کار برده شده برای جبران عدم قطعیت های پارامتری است. شکل 26 قانون های کنترلی لازم برای تعقیب مدل مرجع سینوسی را نشان می دهد.

4-9- مقایسه روش های کنترلی تطبیقی و خطی در حضور عدم قطعیت

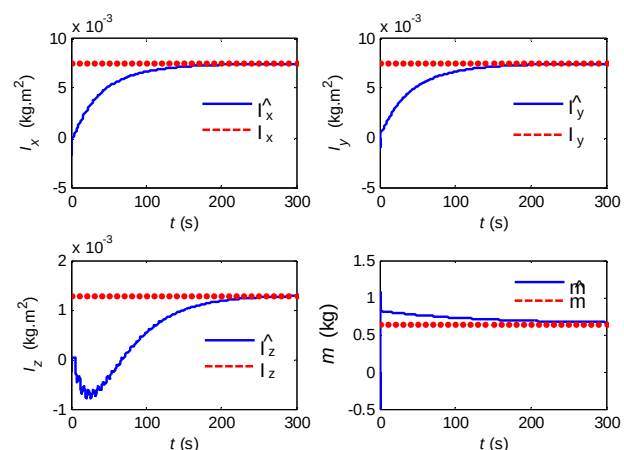
پارامتری و اغتشاشات

در این قسمت به منظور مقایسه مقاومت کنترلهای تطبیقی و غیر تطبیقی، از عدم قطعیت پارامتری 30 درصدی و اغتشاشات با دامنه کوچک ($d(t) = 0.5 \sin(20t)$) در شبیه سازی ها استفاده شده است. شکل 27 عملکرد هر یک از روش های کنترلی را نشان می دهد.

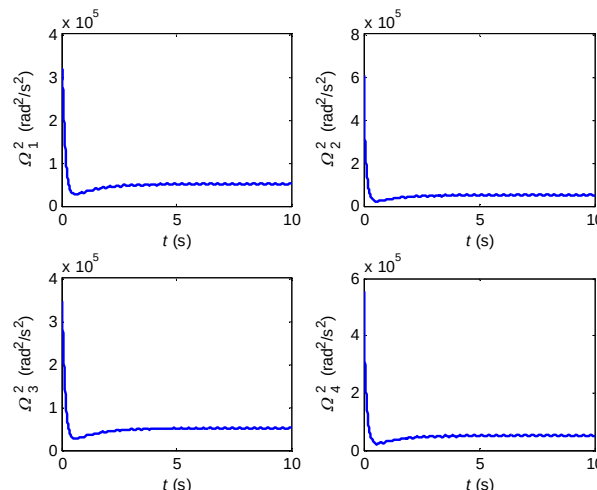
نتایج نشان می دهد که تنها کنترلر تطبیقی قادر به خنثی سازی عدم قطعیت های پارامتری و اغتشاشات بوده و مسیکوپتر را به پایداری می رساند. نتایج حاصل از شبیه سازی نشان می دهد که استفاده از روش های کنترلی تطبیقی معرفی شده در این مقاله با توجه به نتایج ارائه شده در مقالات معتبر از عملکرد مناسبی برخوردار می باشند. روش های کنترل تطبیقی غیر خطی بکار برده شده با سرعت قابل قبولی مسیکوپتر را با شرایط اولیه بسیار بزرگ پایدار نموده و با تولید قوانین کنترلی مناسب، رباط پرنده را به موقعیت مطلوب خواهد رساند [19، 20].

4-5- جمع بندی و نتیجه گیری

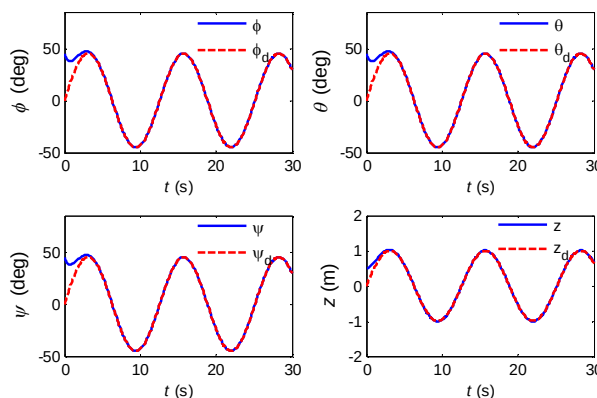
در این مقاله روش های کنترلی خطی و غیر خطی برای سیستم مسیکوپتر طراحی شد. روش های کنترلی خطی با فرض معلوم بودن پارامترهای سیستم چندرودی-چندخروجی مسیکوپتر نتایج قابل قبولی با مشخصات عملکردی مناسب بدست آوردند. در این میان تنظیم کننده بهینه با توجه ملاحظات مصرف انرژی، از نتایج بهتری برخوردار است.



شکل 24 تخمین پارامترهای سیستم به هنگام ورودی مرجع موج سینوسی



شکل 22 قوانین کنترلی تولیدی توسط کنترلر تطبیقی مدل مرجع چندرودی-چندخروجی به هنگام ورودی مرجع ثابت



شکل 23 کنترل وضعیت و ارتفاع کوادروتور توسط کنترل تطبیقی مدل مرجع غیر خطی به هنگام ورودی موج سینوسی و عدم قطعیت پارامتری 50 درصدی

بطوری که بردار نیروها و گشتاورهای کنترلی و H^* از انتقال خواص جرمی مسیکوپتر از دستگاه بدنی به دستگاه اینرسی و C^* در بردارنده نیروهای گریز از مرکز و کریولیسی است. فرض می شود سیگنال های ورودی مرجع و مشتقات آن کراندار هستند. $\hat{a}$ بردار پارامترهای تخمین زده شده سیستم بصورت رابطه (46) در هر لحظه و $\hat{a} = a - \hat{a}$ خطای تخمین پارامتر و $\tilde{x} = x - x_d$ (ورودی مرجع است) بردار خطای تعقیب است. تابع لیاپانوف معرفی شده برای این سیستم برابر با رابطه (47) است.

$$\hat{a} = [\hat{m} \hat{I}_{xx} \hat{I}_{yy} \hat{I}_{zz}] \quad (46)$$

$$V(t) = \frac{1}{2} [s^T H^* s + \hat{a}^T \Gamma^{-1} \hat{a}] \quad (47)$$

s بردار خطایی است که بصورت رابطه (48) تعریف می شود.

$$s = \dot{\tilde{x}} + \lambda \tilde{x} \quad (48)$$

λ پارامتر طراحی است. با توجه به معادلات دینامیکی کوادروتور این ویژگی در آن وجود دارد که بتوان معادلات را نسبت به پارامترهای مجهول خطی نمود (رابطه 49).

$$H^*(x) \ddot{x}_r + C^*(x, \dot{x}) \dot{x}_r = Y^*(x, \dot{x}, \ddot{x}_r, \ddot{x}_r) a \quad (49)$$

$\dot{x}_r$ سرعت مرجع است که با جابجایی سرعت مطلوب $\dot{x}_d$ به اندازه خطای تعقیب $\tilde{x}$ بدست آمده است.

$$\dot{x}_r = \dot{x}_d - \lambda \tilde{x} \quad (50)$$

با انتخاب قانون کنترل بصورت رابطه (51) که K_D ماتریس متقارن مثبت

طراحی شده بخوبی توانسته اثرات عدم قطعیت های پارامتری را خنثی کرده و مدل مرجع را تعقیب نماید. افزایش بهره تطبیق سبب تعقیب سریع تر مدل مرجع خواهد شد و این امر منجر به تولید قوانین کنترلی بزرگتری می شود که با توجه به محدودیت موتورها قابل استفاده نیست. از نتایج شبیه سازی ها مشاهده می شود هنگامی که سطح تحریک سیگنال های ورودی به سیستم افزایش می یابد، اثرات عدم قطعیت های پارامتری بطور قوی تری خنثی خواهد شد.

6- فهرست علائم

A	سطح دیسک پره ها (m^2)
a	شیب لیفت
b	ثابت پیشران ($N s^2$)
$\overline{C_D}$	ضریب درگ در 70 درصد طول ملخ
C_d	ضریب درگ
C_H	ضریب نیروی هاب
C_Q	ضریب درگ القایی
C_T	ضریب تراست
C_R	ضریب گشتاور رول
c	وتر ملخ
d	ضریب گشتاور ناشی از درگ پره ها ($N m s^2$)
e	خطای تعقیب
F	بردار نیروی خارجی (N)
g	ثابت گرانش (ms^{-2})
I_{xx}, I_{yy}, I_{zz}	ممان اینرسی ($kg m^2$)
J_r	ممان اینرسی روتور ($kg m^2$)
L	طول بازوی کوادروتور (m)
m	جرم (kg)
M	بردار گشتاور خارجی
R_{rad}	شعاع پره (m)

علائم یونانی

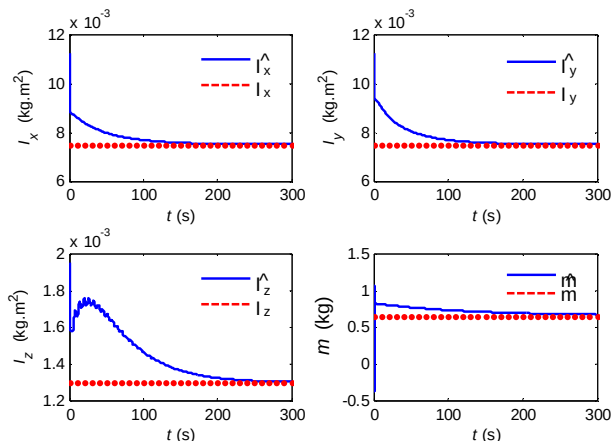
Γ	بهره تطبیق
θ	زاویه پیچش پره در محل اتصال به هاب (rad)
q	زاویه پیچشی موجود در سرتاسر پره (rad)
λ	پارامتر طراحی
μ	نسبت سرعت افقی به سرعت نوک پره
ρ	چگالی هوا ($kg m^{-3}$)
σ	نسبت سرعت جریان به سرعت نوک پره
ω	بردار سرعت زاویه ای کوادروتور
Ω	مجموع سرعت زاویه ای پره ها ($rad s^{-1}$)

بالانویس ها

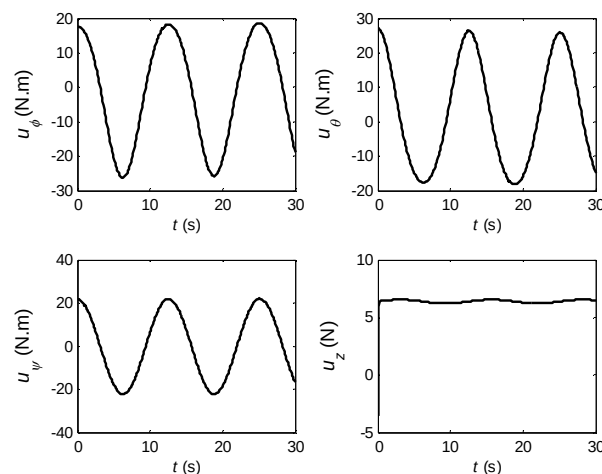
B	دستگاه بدنی
E	دستگاه چسبیده به زمین

7- ضمیمه

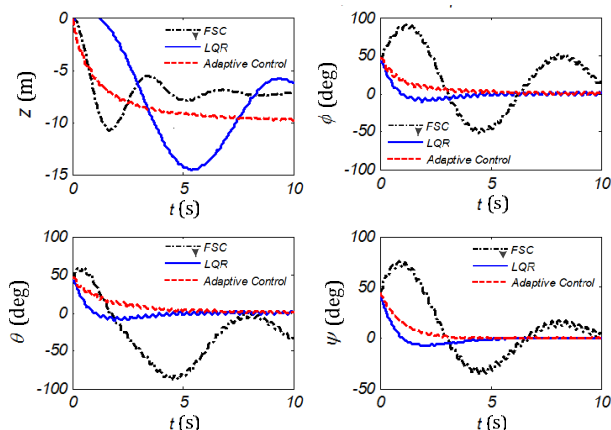
- ماتریس های فضای حالت مدل معرفی شده در بخش 4-2 بصورت زیر می باشند.



شکل 25 تخمین پارامترها با شرایط اولیه 1/5 برابر مقدار واقعی و ورودی سینوسی



شکل 26 قوانین کنترلی تولیدی توسط کنترلر تطبیقی مدل مرجع غیرخطی به هنگام ورودی مرجع موج سینوسی



شکل 27 مقایسه روش های کنترلی FSC و LQR و کنترلر تطبیقی برای کنترل وضعیت و ارتفاع با حضور اغتشاشات و عدم قطعیت پارامتری

با اضافه کردن عدم قطعیت های پارامتری به سیستم، روش های کنترلی کلاسیک و تنظیم کننده خطی دیگر قادر به پایداری سیستم نخواهند بود. سه روش کنترل تطبیقی مدل مرجع مبتنی بر پایداری لیاپانوف با فرض مجهول بودن پارامترهای جرمی پرنده ارائه شد. روش کنترلی ارائه شده برای تولید سیگنال های کنترلی مناسب مستلزم دانستن هیچ یک از پارامترهای فیزیکی سیستم نبوده و نیازی به تنظیم پارامترهای کنترلر برای شرایط مختلف پروازی نخواهد بود. نتایج شبیه سازی نشان داد که روش کنترلی

8- مراجع

- [1] K. Valavanis, Advances in unmanned aerial vehicles: State of the art and the road to autonomy, ser. Microprocessor-based and intelligent systems engineering, Springer-Verlag, Berlin, 2007.
- [2] K. Alexis, G. Nikolakopoulos, A. Tzea, Constrained optimal attitude control of a quadrotor helicopter subject to wind-gusts: experimental studies, *American Control Conference*, Baltimore, pp. 4451- 4455, 30 June-2 July 2010.
- [3] E. Davoodi, M. Rezaei, Dynamic modeling, simulation and control of a quadrotor using MEMS sensors' experimental data, *Modes Mechanical Engineering*, Vol. 14, No. 3, pp. 176-184, 2014. (In Persian)
- [4] S. Bouabdallah, P. Murrieri, R. Siegwart, design and control of an indoor micro quadrotor, *Proceedings of the IEEE International Conference of Robotic and Automatic*, Vol.5, pp. 4393-4398, New Orleans, 26 April-1 May 2004.
- [5] S. Agostino, M. Mammoni, M. Nelson, T. Zhou, Classification of unmanned air vaehicles, Technical Academic Report, under the guidance of Dr Maziar Arjomandi, Aeronautical Engineering Department, University of Adelaide, Australia.
- [6] S. Bouabdallah, A. Noth, R. Siegwart, PID vs LQ control techniques applied to a indoor micro quadrotor, in *proceedings of IEEE International Conference on Intelligent Robots and Systems IROS*, pp. 2451-2456, 2004.
- [7] A. Benallegue, A. Mokhtari, L. Fridman, Feedback linearization and high order sliding mode observer for a quadrotor UAV, *Proc. Of the International Workshop on Variable Structure Systems*, pp. 365-372, 2006.
- [8] Miller, K., Path tracking control for quadrotor helicopters. *Computing & Control Engineering Journal*, 2008.
- [9] J. Friis, E. Nielsen, R. F. Andersen, J. Boending, A. Jochumsen, A. Friis, Autonomous landing on a moving platform, control engineering, 8th Semester Project, Aalborg University, Denmark, 2009.
- [10] C. Siyuan, Z. Ting, C. Yanchun, C. Jianliang, S. Junyi, L. Jin, A research on quadrotor attitude control based on Fuzzy-PI method, *Control Conference (CCC)*, pp. 3548 - 3551 31st Chinese, 25-27 July 2012.
- [11] S. Stevanovic, J. Kasac, J. Stepanic, Robust tracking control of a quadrotor helicopter without velocity measurment, *Proceedings of the 23rd International DAAAM Symposium*, Volume 23, No.1, 2012.
- [12] Z. Fang, W. Gao, Adaptive integral backstepping control of a micro-quadrotor. In *international Conference on In Intelligent Control and Information Processing (ICICIP)*, IEEE, Vol. 2, pp. 910-915, July, 2011.
- [13] G. Fay, Derivation of the aerodynamic forces for the mesicopter simulation, *Stanford University, USA*, 2001.
- [14] S. Bouabdallah, R. Siegwart Full control of a quadrotor. In *international conference on Intelligent robots and systems, IROS, IEEE/RSJ*, pp. 153-158, October, 2007.
- [15] C. T. Chen, *Linear System Theory and Design*, Third ed, pp. 125-200, Oxford university, press, 1999.
- [16] D. E. Kirk, *Optimal Control Theory An Introduction*, Second ed, pp. 184-230, dover publications, 2004.
- [17] K. J. Slotine, W. Li, *Applied Nonlinear Control*. Prentice, Second ed, Hall Englewood Cliffs, N.J. 1991.
- [18] P. Ioannou, B. Fidan, *Adaptive Control Tutorial Advances in Design and control*, Third ed, SIAM, PA, 2006.
- [19] B. C. Min, J. H. Hong, and E. T. Matson, Adaptive robust control (ARC) for an altitude control of a quadrotor type UAV carrying an unknown payloads. *11th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)*, IEEE, pp. 1147-1151, October, 2011.
- [20] C. Diao, B. Xian, Q. Yin, W. Zeng, H. Li, Y. Yang, A Nonlinear adaptive control approach for quadrotor UAVs. In *8th Control Conference (ASCC)*, IEEE, pp. 223-228, 2011.

$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}, B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ \frac{1}{m} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{1}{I_{xx}} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{1}{I_{yy}} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{1}{I_{zz}} \end{bmatrix}$$

$$C = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

• ماتریس های فضای حالت مدل مرجع معرفی شده در بخش 4-7 بصورت زیر می باشند:

$$A_m = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -\omega_0^2 & -2\xi\omega_0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\omega_0^2 & -2\xi\omega_0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -\omega_0^2 & -2\xi\omega_0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & -\omega_0^2 & -2\xi\omega_0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$B_m = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ \omega_0^2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \omega_0^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \omega_0^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \omega_0^2 \end{bmatrix}$$

ω_0 و ξ پارمترهای طراحی به منظور رسیدن به مشخصات عملکردی مناسب هستند.