模糊控制器於磁浮系統之設計

黃致軒、胡永柟: 陳盛基

E-mail: 9510889@mail.dyu.edu.tw

摘要

在許多控制領域中,有很多未知的資訊,及難以將系統數學化的控制方法,都將造成控制上的難度。在受控程序中,最常被使用的控制器為PID控制器,然而,對於非線性的系統,PID控制器僅對平衡點附近區域有效。 而在本文所介紹的模糊控制法則中,主要以知識庫中之規則為基礎,其中知識庫最主要是將專家經驗轉為語言條件語句及決策規則。因此,模糊控制器為一非線性的控制器。 本文也對一個磁浮系統分別以PID控制器及模糊控制器操控,主要控制其懸浮位置,進而探討二種控制器對磁浮系統的控制效果。

關鍵詞: PID控制器,模糊控制器,磁浮系統

目錄

| 封面內耳 | 頁 簽名頁 授權書 |iii 中文摘要............. |
|---------|--------------------------------------|---------------------------|
| | iv 英文摘要 | v 誌謝 |
| | vi 目錄 |vii 圖目錄... |
| | ix 表目錄 | xi 第 |
| 一章 緒 | 論 | 幾 |
| . 1 1.2 | 研究目的 | |
| 究步驟 | | |
| | 6 2.1磁浮系統的特性 | 6 2.2磁浮力產生方式 |
| | 6 2.3磁浮系統的動態方程式 | 8 第三章 模糊控制器 |
| | | 14 3.2傳統控制與模糊控制的差異 |
| 性 | 15 3.3模糊控制器介紹 | 15 3.3.1控制器變數與模糊分割 |
| | . 17 3.3.2控制器變數模糊化條件的決定 18 3.3.3模糊排 | 空制器的模糊規則 19 3.3.4解 |
| 模糊化 | | 20 第四章 磁浮系統的硬 |
| 體架構 | | 23 4.2 磁浮模組 |
| | | 27 4.4感測器調校 |
| | 28 4.5直流伺服放大器 | 30 4.6 界面卡 |
| | 31 第五章 實驗結果 | 33 5.1 PD控制器的設計 |
| | 33 5.2模糊控制器的設計與規則訂定 | 35 5.3模糊控制器的實現 |
| 4 | 44 第六章 結論........................ 4 | 17 附錄A................... |
| | 49 附錄B | 50 附錄C |
| | | 56 參考文獻 |
| | 62 | |

參考文獻

- [1]黃忠良, "磁懸浮與磁力軸承", 復漢出版社, 2001。
- [2]俞克維, "控制系統分析與設計 使用MATLAB",新文京開發出 版有限公司, 2004。
- [3] Hurley, W.G. and Wolfle, W.H, "Electromagnetic design of a magnetic suspension system", IEEE Transactions on education, Vol.40, pp.124-130, 1997.
- [4]王文俊,"認識Fuzzy-第三版",全華科技圖書公司,2005年。
- [5] William Gerard Hurley, Senior Member, IEEE, Martin Hynes, and Werner Hugo Wolfle, "PWM Control of a Magnetic Suspension System", IEEE TRANSACTIONS ON EDUCATION, VOL. 47, NO. 2, pp.165-173, 2004.
- [6]鄭智元,"磁浮系統強健控制器之分析與設計",大葉大學電機工程學系碩士論文,2005年.
- [7]王茂祥,"磁浮懸吊系統強健模糊控制器之分析及設計",大葉大學自動化工程學系碩士論文,2003年.
- [8]侯信利,"磁浮傳輸之懸浮控制系統設計",南台科技大學碩士論文,2002年.

[9]M. Ono, S. Koga, H. Ohtsuki, "Japan's superconducting maglev train," IEEE Instrumentation & Measurement Magazine, Vol. 5, No. 1, pp. 9-15, 2002.

[10]王進德與蕭大全, "類神經網路與模糊控制理論入門",全華科技圖書公司, 1994年。

[11]王昱?? " 單自由度磁浮系統控制實務 ", 大葉大學碩士論文, 2001.