**به نام خدا**

**پروژه کنترل مقاوم**

**پیاده سازی مقاله های زیر**



و



**با نرم افزار MATLAB**

**برنامه متلب به طور کامل کامنت گذاری شده است**

**و البته به نکات زیر دقت کنید:**

* **در خط 4 برنامه به تعریف s به عنوان یک تابع می پردازیم.**
* **سپس سیستم را به صورت داده شده در مقاله تعریف می کنیم.**
* **سپس وزن های مربوطه که همان فیلتر طراحی شده است را قرار میدهیم.**
* **سپس از تابع GUWA برای شکل دهی پلنت استفاده می کنیم.**
* **و در نهایت توسط تابع hinfsyn محاسبات را انجام می دهیم.**

نتایج شبیه سازی:

با اجرای برنامه نمودار های بدست آمده در مقالات بدست می آید:





**پایان**