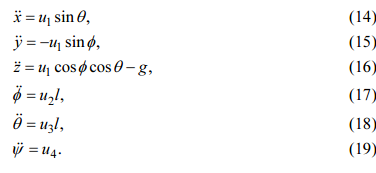
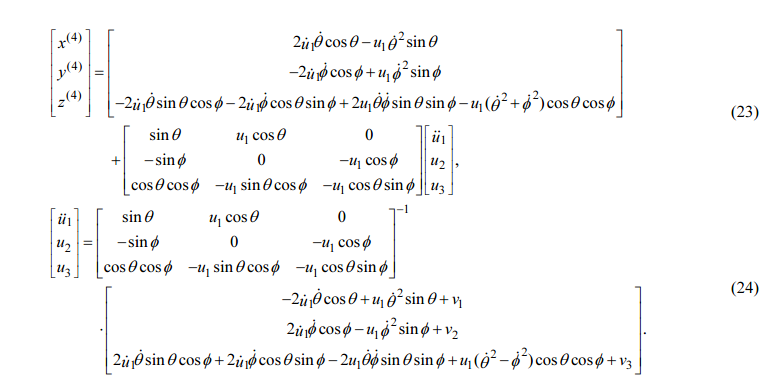


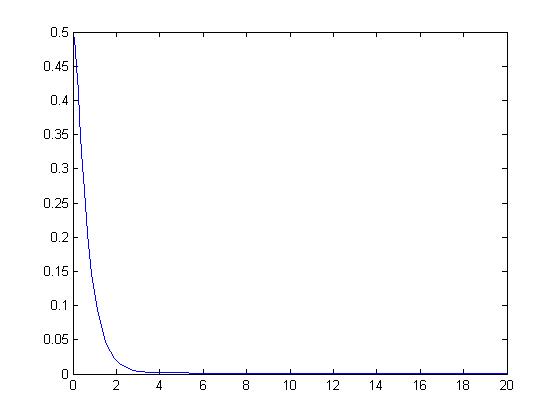
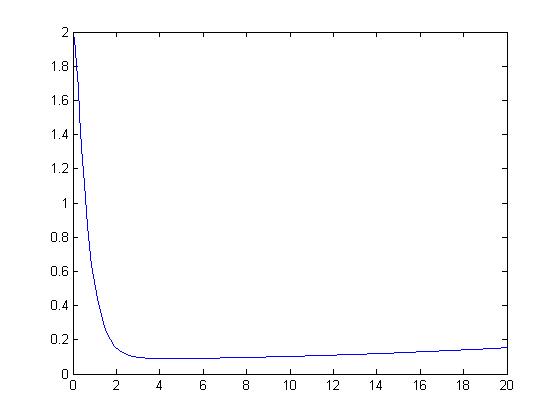
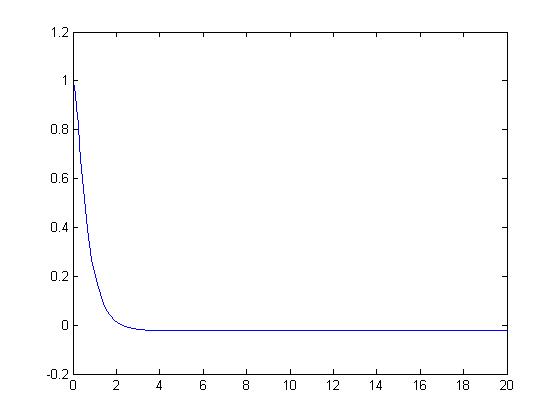
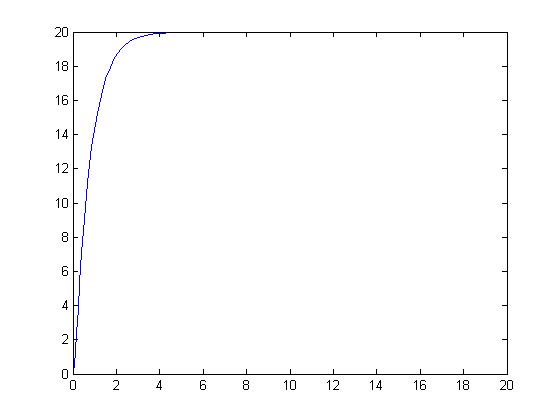
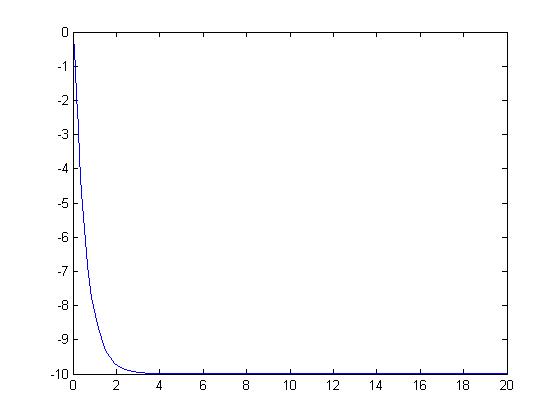
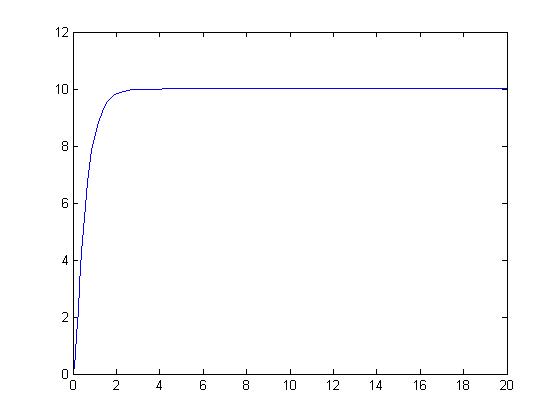
ابتدا با استفاده از روابط 14 تا 19 معادلات سیستم را می نویسیم.



برای پیاده سازی کنترل کننده پیشنهادی از رابطه 24 استفاده می­کنیم. پارامترهای نامعلوم این رابطه در معادلات 20 تا 23 داده شده است.



فرض می کنیم هدف سیستم حرکت از مبدأ به سمت نقطه (10,-10,20) است. همچنین متغیرهای مربوط به جهت­گیری در ابتدا در نقطه (1,2,0.5) قرار دارند که بایستی به نقطه صفر برسند.

نتایج شبیه­سازی را در نمودارهای بعد ملاحظه می کنید. سه نمودار اول مربوط به متغیرهای موقعیت و سه نمودار بعد مربوط به متغیرهای جهت گیری هستند. همانطور که دیده می شود رسیدن به نقطه مورد نظر به خوبی انجام شده است.

پایان