

P. Szymak

**METODY REGULACJI KĄTA PRZEGŁĘBIENIA  
POJAZDU PODWODNEGO TRANSPORTUJĄCEGO ŁADUNEK**

*W przypadku wykorzystania pojazdu podwodnego do przenoszenia różnego rodzaju ładunków można zaobserwować efekt niepożądanego przegłębienia robota, co ma niekorzystny wpływ na proces sterowania jego ruchem. W referacie przedstawiono wyniki działania konwencjonalnych i rozmytych regulatorów kąta przegłębienia pojazdu podwodnego, dostrajanych przy wykorzystaniu metod klasycznych oraz metod sztucznej inteligencji. Prace realizowano w Instytucie Podstaw Techniki Wydziału Mechaniczno-Elektrycznego Akademii Marynarki Wojennej w Gdyni.*

**słowa kluczowe:** *bezzałogowy pojazd podwodny, sterowanie, metody sztucznej inteligencji*

**THE METHODS OF TRIM CONTROL OF  
AN UNDERWATER VEHICLE TRANSFERING A LOAD**

*In the case of using an underwater vehicle to transfer different kind of loads, an effect of undesirable robot's trim might be observed, which has disadvantageous influence on a control process of its movement. In the paper, results of action of conventional and fuzzy underwater vehicle's trim controllers, tuned with the assistance of classical and artificial intelligence methods have been presented. Researches were carried out in The Electrotechnical and Electronic Department, The Naval University in Gdynia.*

**keywords:** *unmanned underwater vehicle, control, artificial intelligence methods*