

T. Graczyk

ZASTOSOWANIA TECHNIKI LOGIKI ROZMYTEJ W MODELOWANIU RUCHU BEZZAŁOGOWEGO POJAZDU GŁĘBINOWEGO TYPU ROV

W artykule przedstawiono problemy opracowania modelu ruchu pojazdu typu ROV z zastosowaniem techniki logiki rozmytej. Szczególnie przedstawiono wyniki eksperymentów związanych z ruchem pojazdu w płaszczyźnie pionowej po zadanych trajektoriach. Badania wykonano na Wydziale Techniki Morskiej Politechniki Szczecińskiej.

słowa kluczowe: *bezzałogowy pojazd podwodny, sterowanie*

APPLICATION OF FUZZY LOGIC TECHNIQUE IN THE ROV MOVEMENTS MODELLING

The paper presents problems of the ROV movement model elaboration basing on the fuzzy logic technique. There are presented results of experiments focusing movements of the ROV in a vertical plane according to defined trajectories. Investigations have been carried out at the Faculty of Maritime Technology, Szczecin University of Technology, Poland.

keywords: *unmanned underwater vehicle, control*