

PROJETO DO CONTROLE DE UM VEÍCULO ELÉTRICO DE DUAS RODAS COAXIAIS PARA PORTADORES DE PARAPLEGIA UTILIZANDO LÓGICA DIFUSA

Resumo. Este trabalho trata da modelagem e controle de um veículo auto-estabilizante adaptado para portadores de paraplegia. Primeiro, foram criados modelos físicos e matemáticos do sistema formado pelo veículo e o usuário sobre ele. Então, para controlá-lo, foi projetado um algoritmo de controle utilizando lógica difusa, sintonizado a partir de simulações numéricas. Para verificar seu desempenho, foram feitas simulações usando método de controle linear quadrático, e testes variando o conjunto de parâmetros do usuário.

Palavras chave: Modelagem de dados, Lógica fuzzy

Para maiores informações entrar em contato com os autores abaixo:

Gabriel Kimito Kiyohara - gabriel_kimito@yahoo.com.br

Décio Donha - decdonha@usp.br