

# XÂY DỰNG BỘ ĐIỀU KHIỂN VỊ TRÍ MỜ CHO HỆ TRUYỀN ĐỘNG BẮM SỬ DỤNG ĐỘNG CƠ XOAY CHIỀU BA PHA ĐIỀU KHIỂN VÉC TƠ

BUILDING A POSITION FUZZY CONTROLLER FOR TRACKING DRIVER SYSTEM  
USING THREE PHASES ALTERNATIVE MOTOR CONTROLLED VECTOR

**Vũ Hữu Thích<sup>1\*</sup>, Tống Thị Lý<sup>1</sup>**

<sup>1</sup>Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội

\*E-mail: thichvh@hau.edu.vn

Ngày nhận bài: 30/11/2016

Ngày nhận bài sửa sau phản biện: 24/02/2017

Ngày chấp nhận đăng: 28/02/2017

**TÓM TẮT** Bài báo trình bày việc xây dựng bộ điều khiển vị trí mờ cho hệ truyền động bám với đối tượng phi tuyến phức tạp là động cơ servo đồng bộ xoay chiều ba pha điều khiển véc tơ. Các kết quả mô phỏng trên phần mềm Matlab-Simulink đã minh chứng tính đúng đắn và khả năng làm việc của bộ điều khiển vị trí mờ.

**Từ khóa:** Hệ truyền động bám, bộ điều khiển mờ, điều khiển véc tơ.

**ABSTRACT** This paper we present the way to build a position fuzzy controller for tracking driver system with non-linear and complexed object is three phases alternative synchronous servo motor controlled vector. The experiment results are simulated by Matlab - Simulink software proved that our proposal method is accuracy and ability of position fuzzy controller.

**Keywords:** Tracking driver system, fuzzy controller, controller vector.