

Simulador robótico de perturbações e controle aplicado ao seguimento de trajetórias virtuais de veículos flutuantes e embarcações

BR 10 2017 018004 2

Autor(es): Carlos Henrique Farias dos Santos e Eduardo Attuy Carvalho.

Titular(es): UNIOESTE

Patente Nacional: INPI

Data de Protocolo: 23/08/2017

Data de Publicação:

RPI:

Descrição:

A presente Patente de Invenção "SIMULADOR ROBÓTICO DE PERTURBAÇÕES E CONTROLE APLICADO AO SEGUIMENTO DE TRAJETÓRIAS VIRTUAIS DE VEÍCULOS FLUTUANTES E EMBARCAÇÕES ", refere-se a um sistema de simulação de perturbações para veículos flutuantes aplicado a trajetórias virtuais que, de acordo com as suas características, propicia a formação de um sistema de propulsão (Pi's) em estrutura própria e específica para aplicação em veículos flutuantes (A) e baseada na aplicação de forças através de cabos sobre o veículo (A) que imitam os efeitos de perturbações aquáticas e atmosféricas e as compensações das leis de controle com um número mínimo de propulsores (Pi's) dispostos nestes, com vistas a possibilitar de forma extremamente prática, segura e precisa uma completa otimização nos procedimentos destinados a garantir um maior desempenho das missões dos veículos flutuantes (A), permitindo uma obtenção de resultados muito próximos de uma implementação experimental em campo e que evita situações de risco para a sanidade do veículo flutuante (A) provendo segurança e redistribuindo os acionamentos e garantindo maior robustez e segurança ao sistema de propulsão e, tendo como objetivo, um sistema de propulsão com grande resistência, segurança e versatilidade.