

## ملخص رسالة ماجستير بعنوان

# تطوير مرشح هجين عائم متكيف

اسم الطالب

وجدان معاني تكروري

المشرف

د. هیام خدام

القسم والاختصاص كليّة الهندسة الميكانيكيّة والكهربائيّة قسم هندسة الحواسيب والأتمتة



### الملخــــص

الترشيح هــو تقنيــة أساســية فـي نظريــة الـتحكم والهندســة وتســتخدم لتقـدير حالــة النظــام مــن خــلال سلسلـة من القياسات الممزوجـة بالضجيج. على وجه الخصوص، تعتــبر تقنيــات الترشــيح ضروريـــة لأنظمــة المناورة وتتبع الهدف والتي تتميز بسلوكيات عاليـة الديناميكيـة، اللاخطيـة وغير الحتميـة.

تـم اقتراح خوارزميـة جديـدة لمرشـح هجـين تجمـع مـا بـين خوارزميـة مطـورة لمرشـح الجسـيمات PF وخوارزميـة مطـورة لمرشح الجسـيمات على وخوارزميـة تكيفية مطورة لمرشح UKF، بحيث يتم الاستفادة من مزايا كلا الخوارزميتين والحصـول عـلى مرشح متين ضد الضجيج غير الغاوسي والمتغـير مـع الـزمن وقـادر عـلى التكيـف مـع الأنظمـة اللاخطيـة والديناميكيـة وبأقل كلفة حسابية. أظهرت النتائج أن الخوارزمية المقترحة نجحت بالتكيف مع ديناميكيـة النظام اللاخطي والتعامل مع الضجيج غير الغاوسي للقياسات وذلك بتقـديم دقـة عاليـة ومتانـة أثنـاء تقدير حالة النظام



### Master's thesis summary entitled

# **Developing an Adaptive Fuzzy Hybrid Filter**

#### **Student Name**

Wijdan Maani Takrouri

### **Supervisor**

Dr. Hiyam Khaddam

### Department

The Faculty of Mechanical and Electrical Engineering



### **Summary**

Filtering is a fundamental technique in control theory and engineering and is used to estimate the state of a system from a series of measurements mixed with noise. In particular, filtering techniques are essential for manoeuvring and target-tracking systems with highly dynamic, nonlinear and uncertain behaviours. A new hybrid filter algorithm has been proposed that combines an algorithm developed for the particle filter PF and an adaptive algorithm developed for the filter UKF, to take advantage of both algorithms and obtain a filter that is robust against non-Gaussian and time-varying noise and can adapt to nonlinear and dynamic systems with the lowest computational cost. The results showed that the proposed algorithm succeeded in adapting to the nonlinear system dynamics and dealing with the non-Gaussian noise of the measurements by providing high accuracy and robustness while estimating the state of the system.