

# بکارگیری الگوریتم ژنتیک جهت بهینه‌سازی کنترل کننده فازی به منظور دستیابی به نقطه بیشینه توان مولد فتوولتایک

علیرضا رضائی<sup>۱</sup>، سید اصغر غلامیان<sup>۲\*</sup>

تاریخ دریافت مقاله:

۱۳۹۲/۰۳/۱۰

تاریخ پذیرش مقاله:

۱۳۹۲/۰۸/۱۲

افزایش قیمت و محدودیت‌های منابع انرژی فسیلی، توجه محققین را به سمت انرژی‌های نو بویژه انرژی خورشیدی فتوولتایک معطوف کرده است. یکی از موضوعات مهم دهه اخیر در خصوص بکارگیری مازول‌های فتوولتایک، تکنیک ردیابی نقطه بیشینه توان است. این تکنیک در سیستم‌های فتوولتایک روشی موثر برای دریافت بیشترین توان ممکن از مازول فتوولتایک است. در این مقاله ابتدا یک روش متداول کنترل نقطه بیشینه توان توسط منطق فازی معرفی شده و سپس کنترل کننده فازی جدیدی ارائه می‌گردد که پارامترهای آن با استفاده از الگوریتم ژنتیک به منظور دستیابی به بیشینه توان خروجی مازول فتوولتایک، بهینه می‌شود. نتایج شبیه‌سازی نشان می‌دهد که بکارگیری کنترل کننده فازی بهینه شده، منجر به کاهش نوسانات توان و بهبود آن تحت شرایط متفاوت محیطی خواهد شد.

کلمات کلیدی:

منطق فازی،  
الگوریتم ژنتیک،  
نقاطه بیشینه توان  
فتوولتایک

## مقدمه

در جهان معاصر، انرژی خورشیدی یکی از گزینه‌های امیدبخش پیش روی بشر در مقابل بحران انرژی است. انرژی خورشیدی یک انرژی پاک، رایگان و بی‌پایان می‌باشد که تقریباً در تمام نقاط جهان قابل استحصال است. سیستم‌های فتوولتاییک در بین سایر سیستم‌های خورشیدی پس از نصب دارای کمترین هزینه تعمیر و نگهداری هستند. همین امر محققین را بر آن داشته است که فعالیت‌های خود را در زمینه این انرژی پاک گسترش دهند. علیرغم مزیت‌های فراوان سیستم‌های فتوولتاییک، این سیستم‌ها دارای معایبی نیز هستند، از جمله اینکه بازده سیستم‌های فتوولتاییک نسبتاً پایین است [۲۰]. برای غلبه بر این مشکل، تکنیک ردیابی نقطه بیشنه توأم پیشنهاد گردیده است [۲۴، ۲۵].

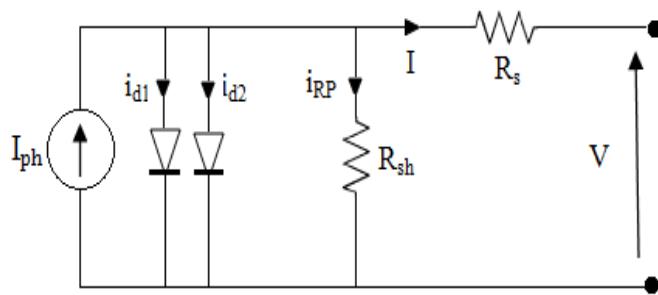
با توجه به اینکه شدت تابش خورشید متغیر است، نقطه بیشینه توأم بسرعت از یک منحنی دیگری منتقل می‌شود. بنابراین، کنترل کننده نقطه بیشینه توأم به منظور کاهش نوسانات و اتلاف توأم می‌بایست قادر باشد هرچه سریع‌تر به این نقطه برسد [۲]. در میان روش‌های پیشنهاد شده، استفاده از روش‌های هوشمند قابل توجه است. این روش‌ها در سال‌های اخیر بهبود یافته و جایگزین روش‌های متدالو نظری آشفتن و مشاهده کردن، هدایت افزایشی و غیره شده است [۲۱ و ۲۱]. با توجه به طبیعت اکتشافی، تأثیرگذاری و سادگی، روش‌های کنترل فازی در سیستم‌های خطی و غیرخطی نقش برجسته‌ای در ردیابی نقطه بیشینه توأم در سیستم‌های فتوولتاییک دارند [۲۱]. برای مثال، در [۱۶] کنترل ردیابی نقطه بیشینه توأم به روش فازی انجام شده که سرعت رسیدن به نقطه بهینه هشت برابر بیشتر از روش آشفتن و مشاهده کردن است.

با وجود قابلیت بالای سیستم‌های فازی، اغلب آنها دارای یک ایراد آشکار هستند. در واقع، طراحی بیشتر کنترل کننده‌ها به روش سعی و خطأ صورت پذیرفته است نه با استفاده از یک روش نظاممند [۲]. اما در این مقاله، روش ردیابی نقطه بیشینه توأم با استفاده از کنترل کننده هوشمند فازی ارائه شده است. نکته جدید استفاده شده در کنترل کننده فازی، استفاده از سه ورودی به جای دو ورودی و بکارگیری روش هوشمند است. پارامترهای این کنترل کننده با استفاده از الگوریتم ژنتیک جهت کاهش نوسانات توأم حول نقطه بیشینه توأم، بهینه شده‌اند. در نهایت، نتایج حاصل از شبیه‌سازی با یک کنترل کننده فازی متدالو تحت شرایط متفاوت محیطی نظری تغییر در شدت تابش و دما ارائه و مقایسه خواهند شد.

## ماژول فتوولتاییک

برای دستیابی به مدل سلول فتوولتاییک، ابتدا باید مدار معادل آن تعیین شود. مدل‌های ریاضی مختلفی برای بهبود رفتار غیرخطی ناشی از پیوندهای نیمه هادی بررسی شده‌اند. در منابع مختلف، مدل‌های مختلفی از سلول فتوولتاییک با توجه به روند ساخت و پارامترهای دخیل در محاسبه ولتاژ و جریان سلول فتوولتاییک دیده می‌شود [۱۳].

مدل مورد بررسی در این مقاله با دو دیود در نظر گرفته شده است. این مدل در شکل (۱) نشان داده شده است که در آن منبع جریان ( $I_{ph}$ ) تبدیل انرژی تابشی را به جریان الکتریکی مدل می‌کند [۱۵]. مقاومت موازی ( $R_{sh}$ ) بیانگر نشتی حاصل از اثرات جانبی روی سلول فتوولتایک، مقاومت سری ( $R_s$ ) بیانگر مقاومت‌های متفاوت اتصالات و دیودهای موازی ( $D_1$  و  $D_2$ ) بیانگر مدل پیوند PN است [۱۳].



شکل (۱) مدل سلول فتوولتایک

معادله جریان مازول فتوولتایک به صورت روابط (۱) و (۲) است:

$$I = I_{ph} - I_{d1} - I_{d2} - I_{RP} \quad (1)$$

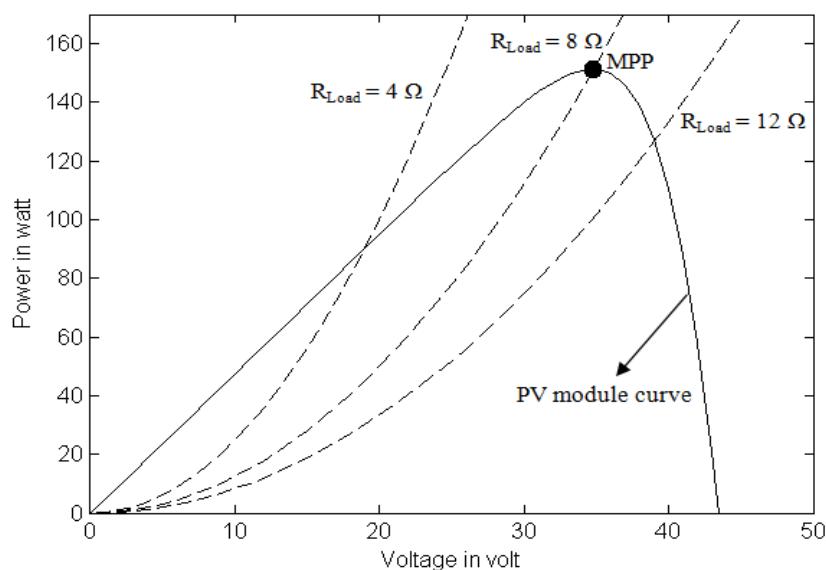
$$I = I_{ph} - I_{S1} \times \left( \exp \frac{q(V + R_s \cdot I)}{A_1 \cdot k \cdot T} - 1 \right) - I_{S2} \times \left( \exp \frac{q(V + R_s \cdot I)}{A_2 \cdot k \cdot T} - 1 \right) - \frac{V + R_s \cdot I}{R_{sh}} \quad (2)$$

پارامترهای  $V$  و  $I$ ، ولتاژ و جریان خروجی مازول فتوولتایک هستند.  $q$  بار الکتریکی،  $I_{S1,2}$  جریان اشباع دیودها، ضریب ایدهآل پیوند دیودهای  $D_1$  و  $D_2$ ،  $A_1,2$  ثابت بولتزمن و  $T$  دمای سلول بر حسب درجه کلوین است. با توجه به معادله بالا، واضح است که جریان خروجی مازول فتوولتایک به جریان تابشی وابسته می‌باشد که در واقع، جریان وابسته به تابش خورشید و دمای پیوند سلول هاست. به همین ترتیب، توانی که یک مازول می‌تواند تولید کند، وابسته به تابش خورشید و دمای پیوند نیمه هادی است [۱۳، ۱۹].

### ردیابی نقطه بیشینه توان

شکل (۲) مشخصه غیر خطی و نقطه بهینه عملکرد مازول فتوولتاییک به همراه مشخصه بار الکتریکی را نشان می‌دهد. مطابق این مشخصه، تنها یک نقطه کار بهینه وجود دارد که می‌توان بیشترین توان را از مازول دریافت نمود. اگر بار الکتریکی مستقیماً به مازول متصل شود، استحصال بیشینه توان در صورت برابر بودن مقاومت مصرف‌کننده الکتریکی با نسبت ولتاژ به جریان مازول فتوولتاییک امکان‌پذیر خواهد شد [۱۲]. اما چنانچه بار الکتریکی غیر از آن به مازول متصل شود، توان دریافتی بیشینه نخواهد بود. از طرفی، با تغییر شرایط محیطی مشخصه ولتاژ-توان مازول تغییر نموده و به سبب آن نقطه کار بهینه از یک منحنی به منحنی دیگر منتقل می‌شود. لذا برای دریافت توان بیشینه مقاومت، مصرف‌کننده الکتریکی باید تغییر کند که این امر عملکار پذیر نمی‌باشد.

بنابراین، برای غلبه بر این مشکلات به یک بخش واسطه به نام ردیاب نقطه بیشینه توان نیاز است [۱]. همان‌طور که در شکل (۳) مشاهده می‌شود، دنبال‌کننده نقطه بیشینه توان یک مدل DC/DC به همراه بخش کنترل است و غالباً در بین مازول فتوولتاییک و مصرف‌کننده الکتریکی قرار می‌گیرد [۱۷].



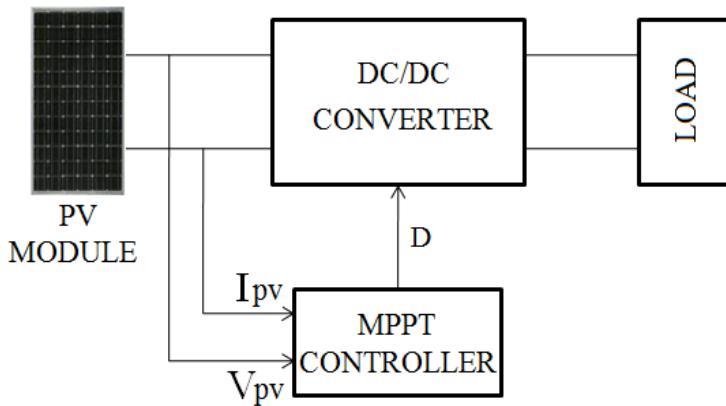
شکل ۲) مشخصه مازول فتوولتاییک و بار الکتریکی

روش‌های مختلف ردیابی نقطه بیشینه توان نظیر روش Hill Climbing، آشتن و مشاهده کردن و هدایت افزایشی وجود دارد [۳]. این روش‌های متداول دارای معایبی هستند که عبارتند از [۳]:

- به آهستگی به نقطه کار بهینه می‌رسند.

- در حالت پایداری، دامنه توان مازول فتوولتاییک در نقطه حداکثر نوساناتی خواهد داشت که باعث اتلاف توان می‌شود.
- در روزهای ابری هنگامی که تابش نور خورشید بسرعت تغییر می‌کند، نقطه کار از نقطه بهینه فاصله می‌گیرد.

برای غلبه بر این معایب، تکنیک‌های جدیدتری نظیر کنترل فازی و عصبی و همچنین در سال‌های اخیر روش‌های کنترل هوشمند پیشنهاد شده است [۲۵، ۹ و ۸]. در ادامه، یک کنترل‌کننده فازی جدید پیشنهاد می‌شود که پارامترهای آن با استفاده از الگوریتم ژنتیک بهینه خواهد شد.

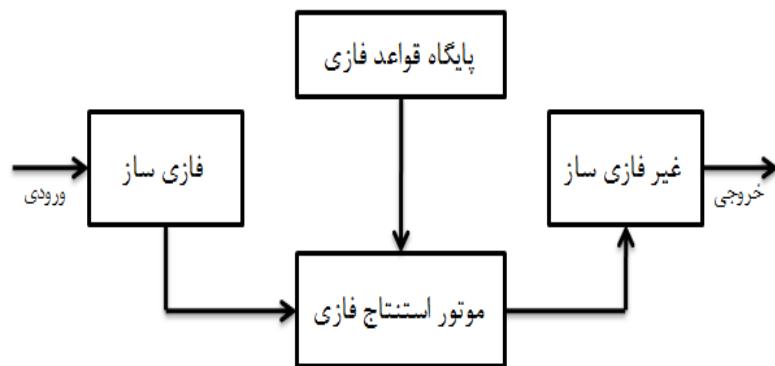


شکل ۳) ساختار سیستم فتوولتاییک مستقل

#### - کنترل‌کننده فازی

همان طور که در بخش قبل اشاره گردید، معمولاً روش‌های متداول ریاضی نقطه بهینه توان در شرایط تغییرات ناگهانی دارای محدودیت‌هایی هستند. امروزه روش‌های نوین و هوشمندی از جمله کنترل فازی پیشنهاد شده است که بسیاری از محدودیت‌های قبلی را نداشته باشد.

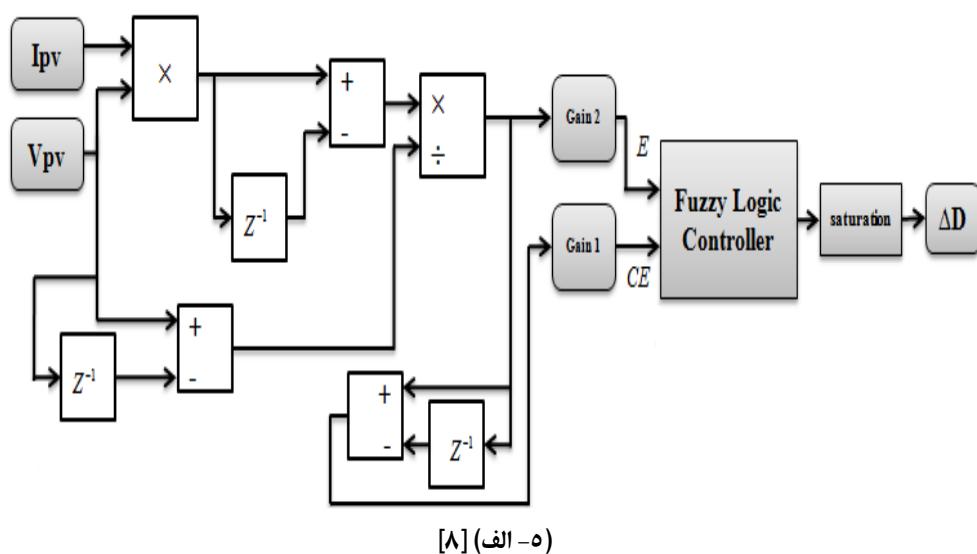
کنترل‌کننده فازی از سه بخش اصلی تشکیل شده که در شکل (۴) نشان داده شده است. بخش اول، بخش فازی‌ساز می‌باشد که متغیرهای ورودی را که متغیرهایی با مقادیر حقیقی هستند، به مجموعه فازی یا زبانی تبدیل می‌کند. بخش دوم، موتور استنتاج فازی است که قوانین اگر-آنگاه فازی در پایگاه قواعد فازی را بر اساس اصول منطق فازی ترکیب می‌کند و سرانجام، یک غیرفازی‌ساز یک مجموعه فازی را به متغیری با مقدار حقیقی برای یک سیستم مشخص در خروجی تبدیل می‌کند [۱۸].



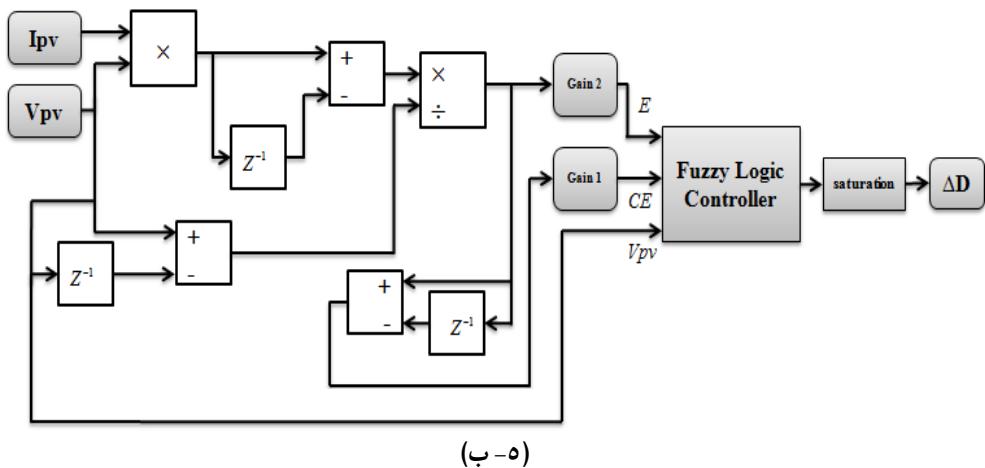
شکل ۴) ساختار سیستم فازی

اغلب روش‌های ردیابی نقطه بیشینه توان بر پایه مشخصه ولتاژ- توان مازول فتوولتاییک عمل می‌کنند [۷]. در کنترل کننده فازی معمولاً ورودی‌های کنترل کننده فازی (E) همان تغییرات توان به تغییرات ولتاژ و تغییرات آن (CE) در زمان ( $t$ ) هستند که در روابط (۳) و (۴) بیان شده‌اند. خروجی کنترل کننده فازی نیز سیکل کاری ( $\Delta D$ ) است.

در مدل پیشنهادی این مقاله، از ولتاژ خروجی مازول به عنوان ورودی سوم به منظور افزایش توان خروجی مازول فتوولتاییک استفاده شده است (رابطه ۵). ساختار یک کنترل کننده فازی متداول و همچنین کنترل کننده فازی پیشنهادی ردیابی نقطه بیشینه توان در شکل (۵) نشان داده شده است.



[۸]-الف)



شکل ۵) ساختار کنترل کننده نقطه بیشنه توان (الف) کنترل کننده فازی متداول (ب) کنترل کننده فازی پیشنهادی

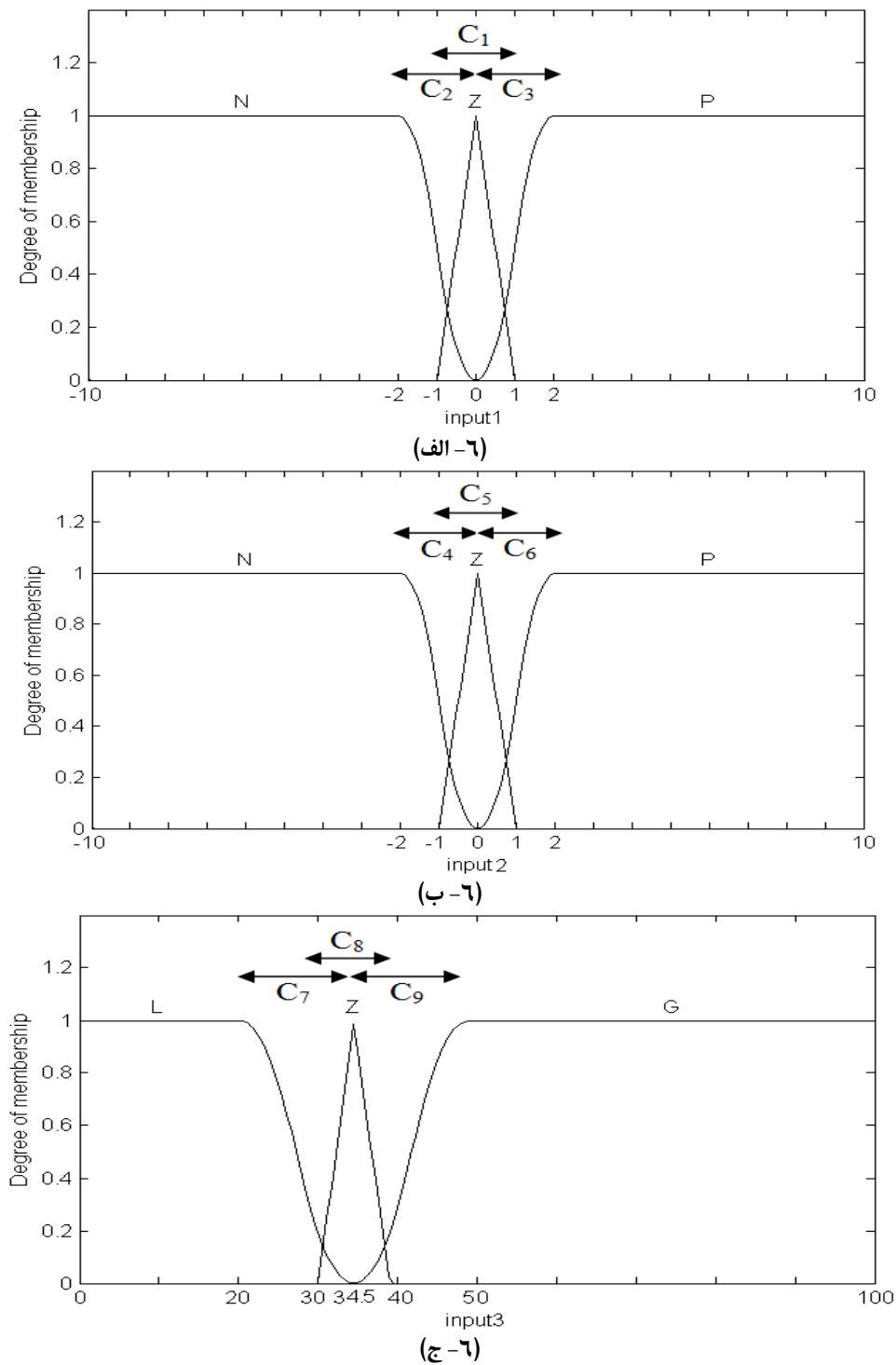
$$INPUT1 : E(t) = \frac{P_{pv}(t) - P_{pv}(t-1)}{V_{pv}(t) - V_{pv}(t-1)} \quad (۳)$$

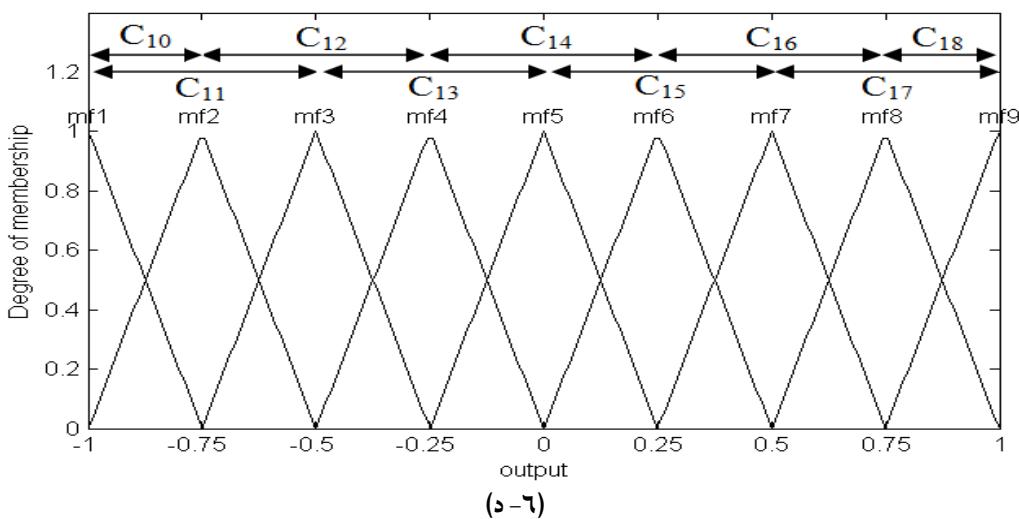
$$INPUT2 : CE(t) = E(t) - E(t-1) \quad (۴)$$

$$INPUT3 : V(t) \quad (۵)$$

در این سیستم، از موتور استنتاج ممدانی (Mamdani) و با توجه به رابطه (۶) از غیرفازی‌ساز میانگین مراکز استفاده شده است [۶]. در این رابطه،  $n$  تعداد مجموعه فازی،  $D_j$  درجه ارتفاع مجموعه فازی و  $\bar{y}_j$  مرکز ثقل مجموعه فازی است. مطابق شکل (۶)، توابع عضویت کنترل کننده فازی پیشنهادی برای ورودی اول، ورودی دوم که همان تغییرات ورودی اول است و همچنین ولتاژ مازول به صورت منفی (N)، صفر (Z)، مثبت (P) و برای خروجی سیکل کاری از (mf۱) تا (mf۹) نامگذاری شده‌اند.

$$\Delta D = \frac{\sum_{j=1}^n \bar{y}_j D_j}{\sum_{j=1}^n D_j} \quad (۶)$$





شکل ۶) توابع عضویت کنترل کننده فازی پیشنهادی برای  
(الف) ورودی اول، (ب) ورودی دوم، (ج) ورودی سوم، (د) خروجی سیکل کاری

قوانین اگر-آنگاه فازی استفاده شده در کنترل کننده فازی مطابق جدول (۱) است. لازم به ذکر است که قوانین دارای تنافض حذف شده‌اند.

جدول ۱) قوانین فازی به منظور بهینه‌سازی سیکل کاری

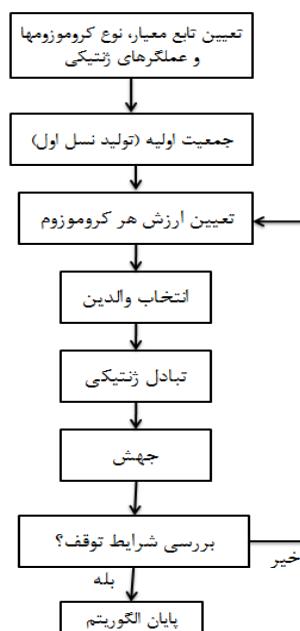
ورودی اول	ورودی دوم	ورودی سوم	خروجی
N	N	Z	Mf4
N	N	G	Mf1
N	Z	Z	Mf3
N	Z	G	Mf1
N	P	Z	Mf5
N	P	G	Mf4
Z	N	Z	Mf4
Z	N	G	Mf2
Z	Z	Z	Mf5
Z	P	L	Mf8
Z	P	Z	Mf6
Z	P	G	Mf4
P	N	L	Mf7
P	N	Z	Mf5
P	Z	L	Mf7
P	Z	Z	Mf6
P	P	L	Mf9
P	P	Z	Mf7

### بهینه سازی کنترل کننده فازی با استفاده از الگوریتم ژنتیک

الگوریتم ژنتیک با بهره‌گیری از نظریه تکامل، راه حل مناسب را برای حل مسأله انتخاب می‌کند [۱۱]. این الگوریتم به تعداد جمعیت اولیه پاسخ تصادفی برای مسأله تولید کرده و هر یک از این پاسخ‌ها در قالب یک کروموزوم کدگذاری می‌شوند. میزان برازنده‌گی این کروموزوم‌ها بر حسب تابع معیار تعیین می‌شود. پس از تعیین میزان برازنده‌گی هر کروموزوم، آنهایی که ارزش بالاتری داشته باشند، حفظ شده و بقیه به دور ریخته می‌شوند. غالباً دو کروموزومی که ارزش بیشتری دارند به عنوان والد انتخاب شده که با مبادله ژن‌های خود فرزندان را ایجاد می‌کنند. پس از تبادل ژنتیکی بین دو والد و عمل جهش، شرایط توقف بررسی شده و در صورت ارضای شرایط توقف، الگوریتم متوقف می‌شود. در غیر این صورت، الگوریتم به مرحله دوم باز می‌گردد و مراحل بعدی را تکرار می‌کند. شکل (۷) ساختار کلی الگوریتم ژنتیک را نشان می‌دهد [۲۳].

انتخاب تابع معیار یا همان تابع برازنده‌گی، گام مهمی در جهت بهبود روند الگوریتم ژنتیک است. برای هر کروموزوم در یک جمعیت مقدار تابع برازنده‌گی اندازه‌گیری و صحت عملکرد کنترل کننده توسط برازنده‌گی این تابع سنجیده می‌شود. در این مقاله، هدف کاهش نوسانات توان خروجی مازول فتوولتایک حول نقطه بهینه است.

بنابراین، تابع برازنده‌گی به صورت انتگرال قدر مطلق خطای انتخاب می‌شود. منظور از خطای اختلاف بین توان لحظه‌ای و توان مازول تحت شرایط استاندارد یعنی تابش ۱ کیلووات بر متر مربع و دمای ۲۵ درجه سانتی‌گراد است. روابط (۷) و (۸) تابع برازنده‌گی را بیان می‌دارد.



شکل (۷) ساختار کلی الگوریتم ژنتیکی [۲۵]

$$fitness = \int |e(t)| dt \quad (\text{V})$$

$$e(t) = P(t)_{STC} - P(t)_{PV} \quad (\text{A})$$

جدول (۲) مقدار پارامترهای الگوریتم ژنتیک را نشان می‌دهد.

**جدول (۲) تنظیمات الگوریتم ژنتیک**

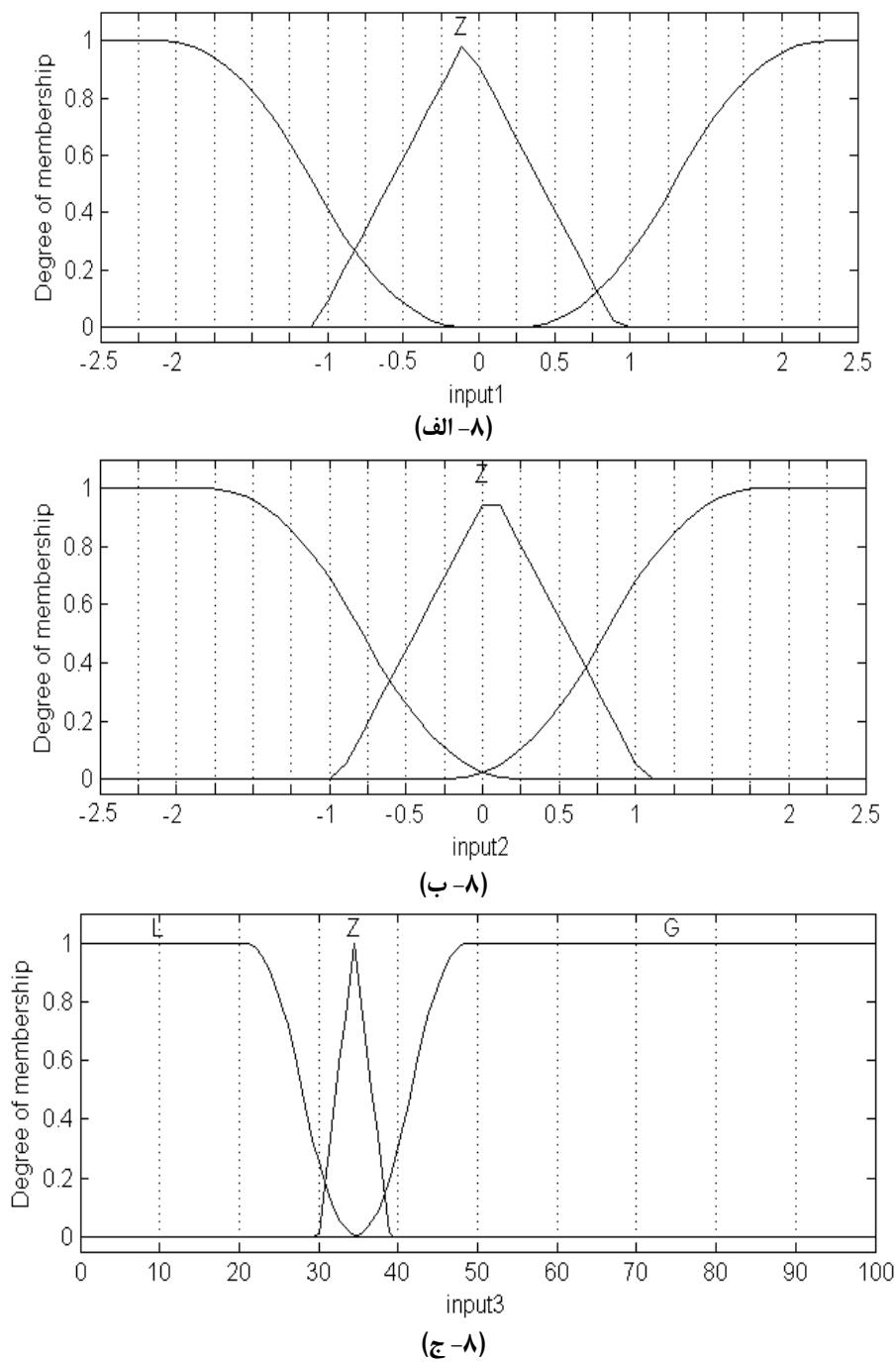
پارامتر	مقدار
تعداد جمعیت	۴۰
تعداد تکرار	۱۰۰
روش انتخاب	Roulette wheel
سنجش برآزندگی	Top
درجه تبادل	۰/۸
روش جهش	گوسین

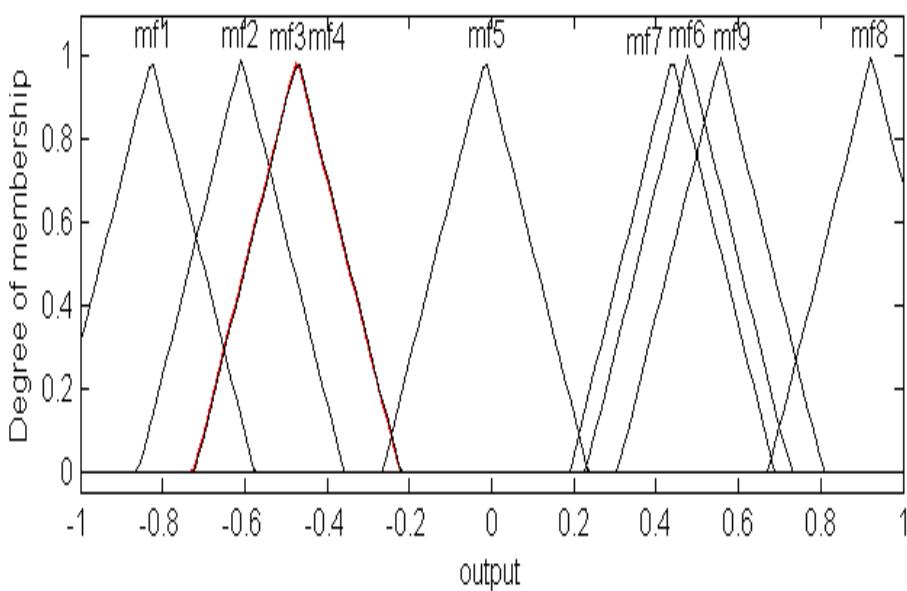
ژن‌های توابع عضویت مطابق جدول (۳) خواهند بود. پارامترهای  $C_1$  تا  $C_{18}$  ژن‌ها را تشکیل می‌دهند که محدوده هر یک از آنها در شکل (۶) نشان داده شده است.

**جدول (۳) ژن‌های توابع عضویت**

کروموزوم ۱		
$C_1$	$C_2$	$C_3$
کروموزوم ۲		
$C_4$	$C_5$	$C_6$
کروموزوم ۳		
$C_7$	$C_8$	$C_9$
کروموزوم ۴		
$C_{10}$	$C_{11}$	$C_{12}$
$C_{13}$	$C_{14}$	$C_{15}$
$C_{16}$	$C_{17}$	$C_{18}$

توابع عضویت بهینه شده نیز در شکل (۸) نشان داده شده است.





(د) -۸)

شکل ۸) توابع عضویت بهینه شده کنترل کننده فازی پیشنهادی برای (الف) ورودی اول، (ب) ورودی دوم، (ج) ورودی سوم، (د) خروجی سیکل کاری

با توجه به شکل (۸)، ملاحظه می‌شود که پس از بهینه‌سازی پارامترهای توابع عضویت به منظور کلیدزنی مطلوبتر تغییر یافته است.

### شبیه‌سازی و نتایج

سیستم فتوولتاییک شامل مژول فتوولتاییک، کنترل کننده نقطه بیشینه توان، مبدل DC/DC به همراه مصرف کننده اهمی و مدولاتور پهنه‌ای پالس است. از مژول Solarex BP SX150 و نرم افزار MATLAB برای شبیه‌سازی استفاده شده است. جدول (۴) مشخصات مژول فتوولتاییک و جدول (۵) پارامترهای مبدل DC/DC را نشان می‌دهد.

جدول ۴) مشخصات مازول فتوولتائیک [۵]

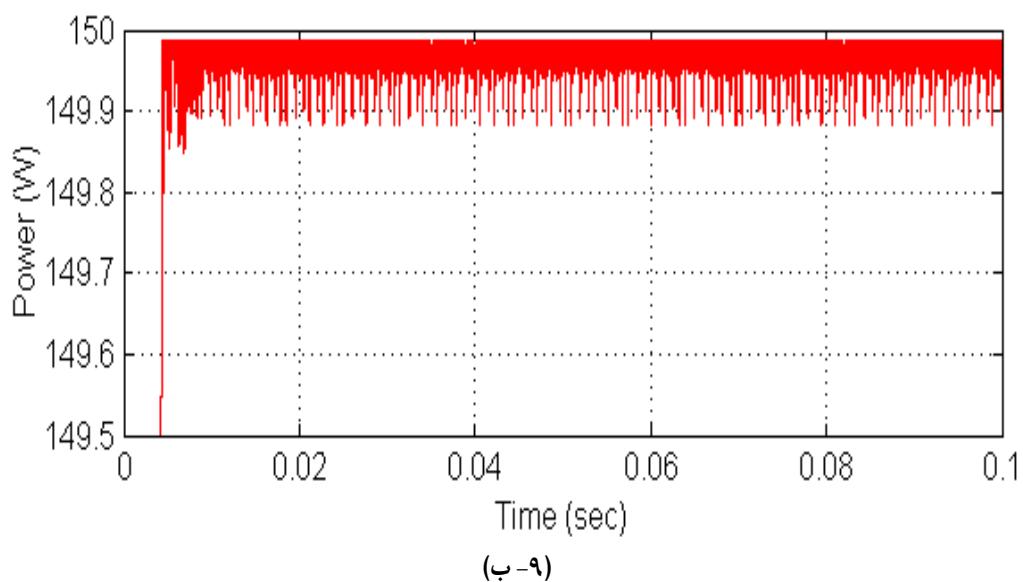
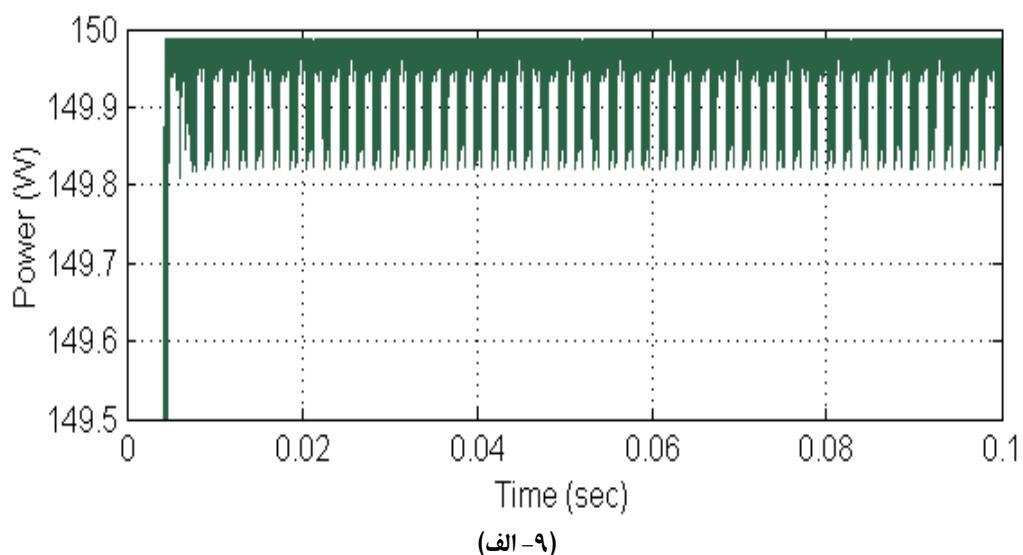
مازول فتوولتائیک SOLAREX BP SX 150	
توان بیشینه	۱۵۰ وات
ولتاژ بیشینه	۳۴/۵ ولت
جریان بیشینه	۴/۳۵ آمپر
جریان اتصال کوتاه	۴/۷۵ آمپر
ولتاژ مدار باز	۴۳/۵ ولت
ضریب دمایی جریان	(۰/۰۶۵±۰/۰۱۵)%/°C
ضریب دمایی ولتاژ	-({160±۲۰})mV/°C
تأثیر دما بر توان	-({0/۵±۰/۰۵})%/°C
دما نامی عملکرد سلول	۴۷±۲°C

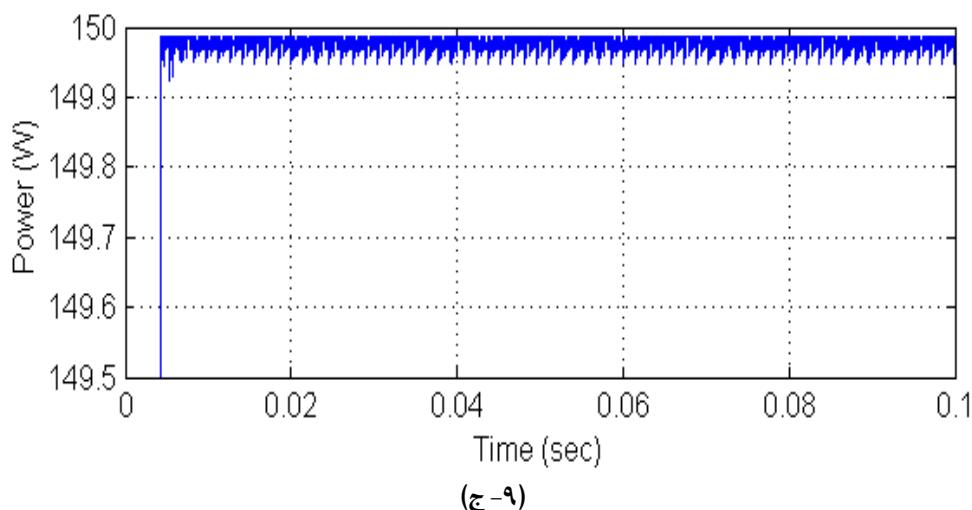
جدول ۵) مشخصات مبدل افزاینده DC/DC

اندوکتانس	۱۶۸ میکرو هانری
خازن خروجی	۱۵ میکرو فاراد
خازن داخلی	۵۰۰ میکرو فاراد
فرکانس کلیدزنی	۲۵ کیلو هرتز

### شبیه‌سازی تحت شرایط استاندارد

با لحاظ کردن شرایط استاندارد، شبیه‌سازی با استفاده از کنترل کننده‌های مختلف انجام شده است. همان‌طور که در شکل (۹) مشاهده می‌گردد، عملکرد کنترل کننده فازی پیشنهادی در بهبود توان خروجی مازول فتوولتایک بهتر از کنترل کننده فازی متداول بوده و منجر به کاهش دامنه نوسانات شده است. همچنین با استفاده از الگوریتم ژنتیک، عملکرد سیستم پیشنهادی بهبود یافته است.

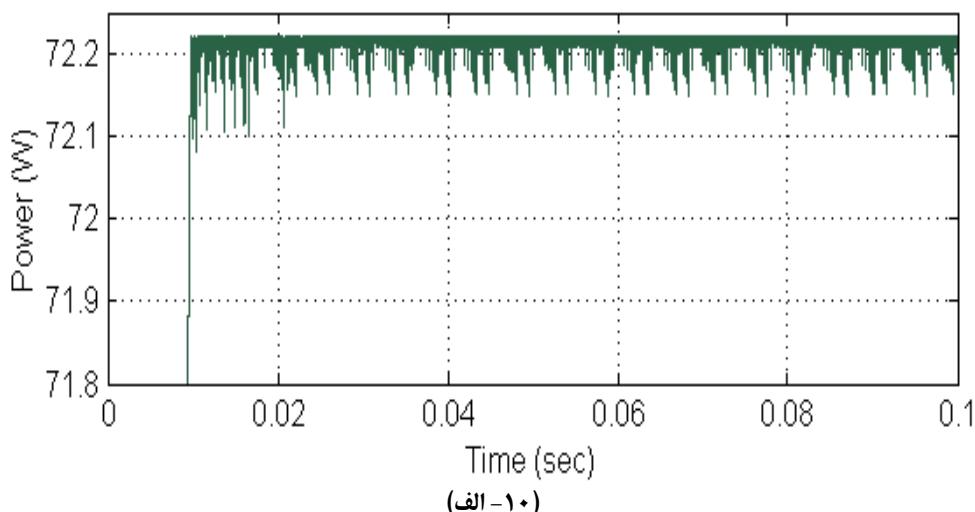


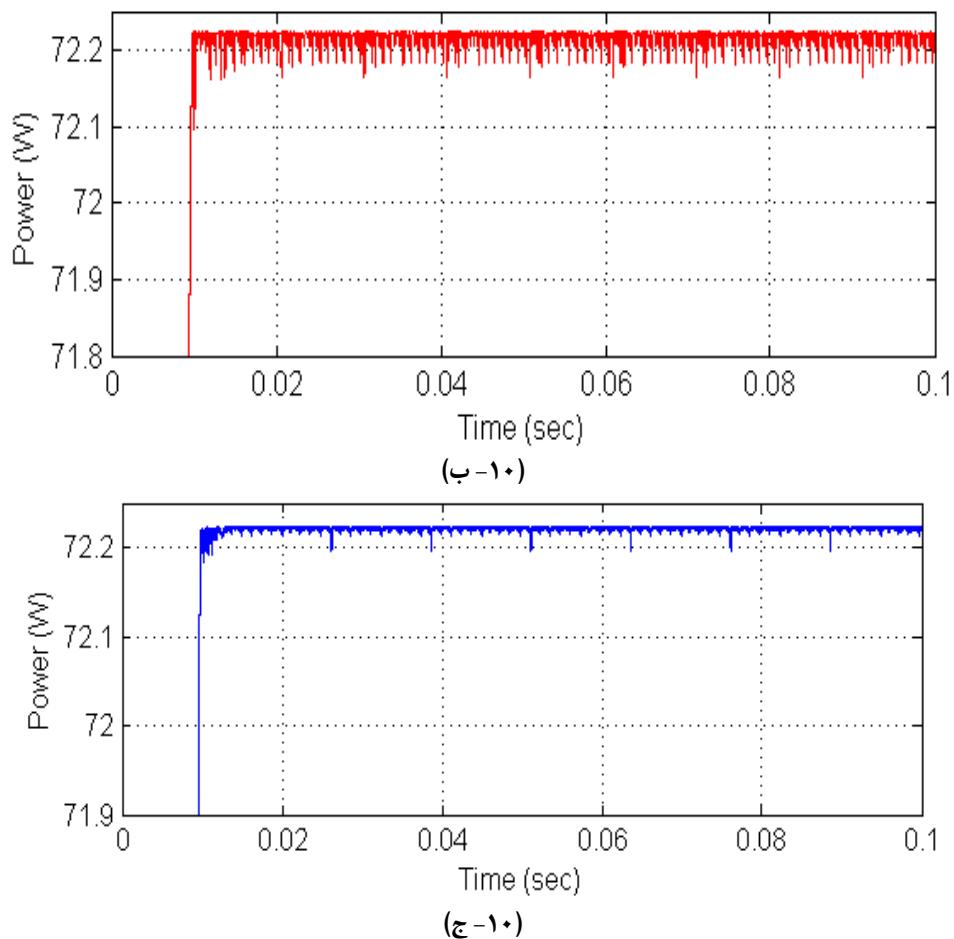


شکل (۹) توان خروجی مازول فتوولتاییک در دمای  $25^{\circ}\text{C}$  و شدت تابش  $1000 \text{ W/m}^2$  ، (الف) کنترل کننده فازی متدالو،  
ب) کنترل کننده فازی پیشنهادی، ج) کنترل کننده فازی پیشنهادی بهینه شده

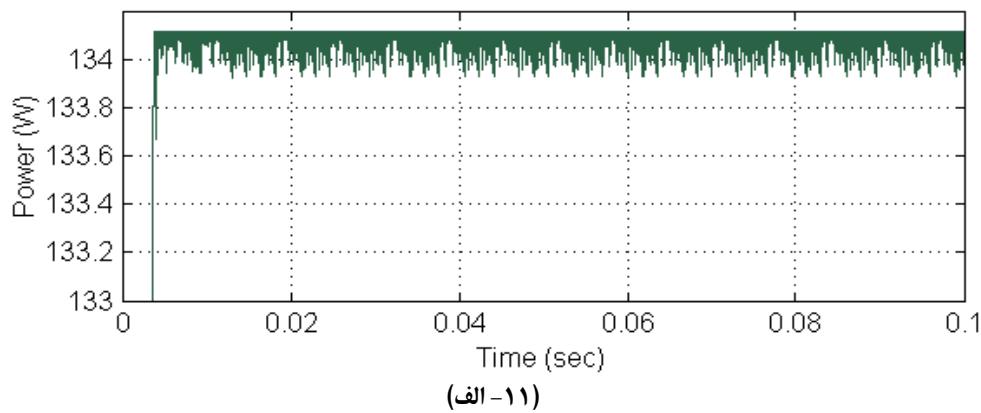
#### شبیه‌سازی تحت شرایط متفاوت تابش و دما

در شکل (۱۰) عملکرد کننده‌ها در دمای  $25^{\circ}\text{C}$  درجه سانتی‌گراد و تابش  $500$  وات بر متر مربع و همچنین در شکل (۱۱) توان خروجی مازول فتوولتاییک در سطح تابش  $1000$  وات بر متر مربع و دمای  $50^{\circ}\text{C}$  درجه سانتی‌گراد نشان داده شده است. در این شرایط نیز کنترل کننده فازی پیشنهادی بهتر عمل کرده و توسط الگوریتم ژنتیک بهبود یافته است.

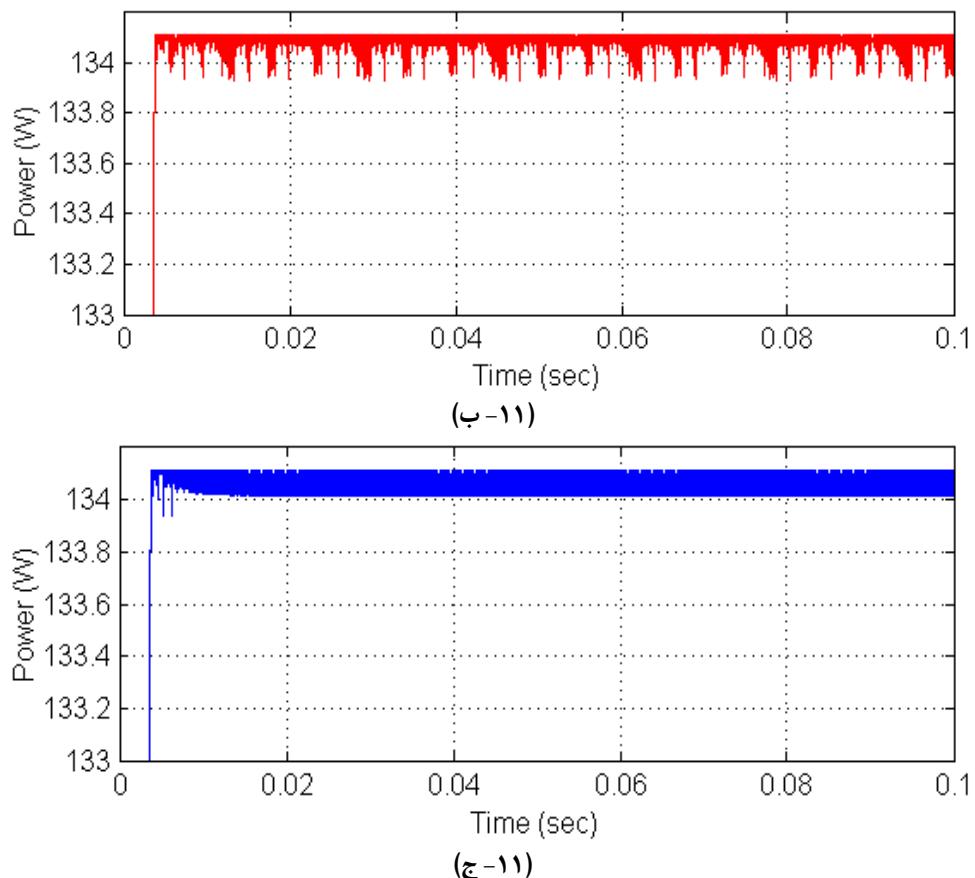




شکل ۱۰) توان خروجی مازول فتوولتاییک در دمای  $25^{\circ}\text{C}$  و شدت تابش  $500 \text{ W/m}^2$  ، (الف) کنترل کننده فازی متداول،  
 (ب) کنترل کننده فازی پیشنهادی، (ج) کنترل کننده فازی پیشنهادی بهینه شده



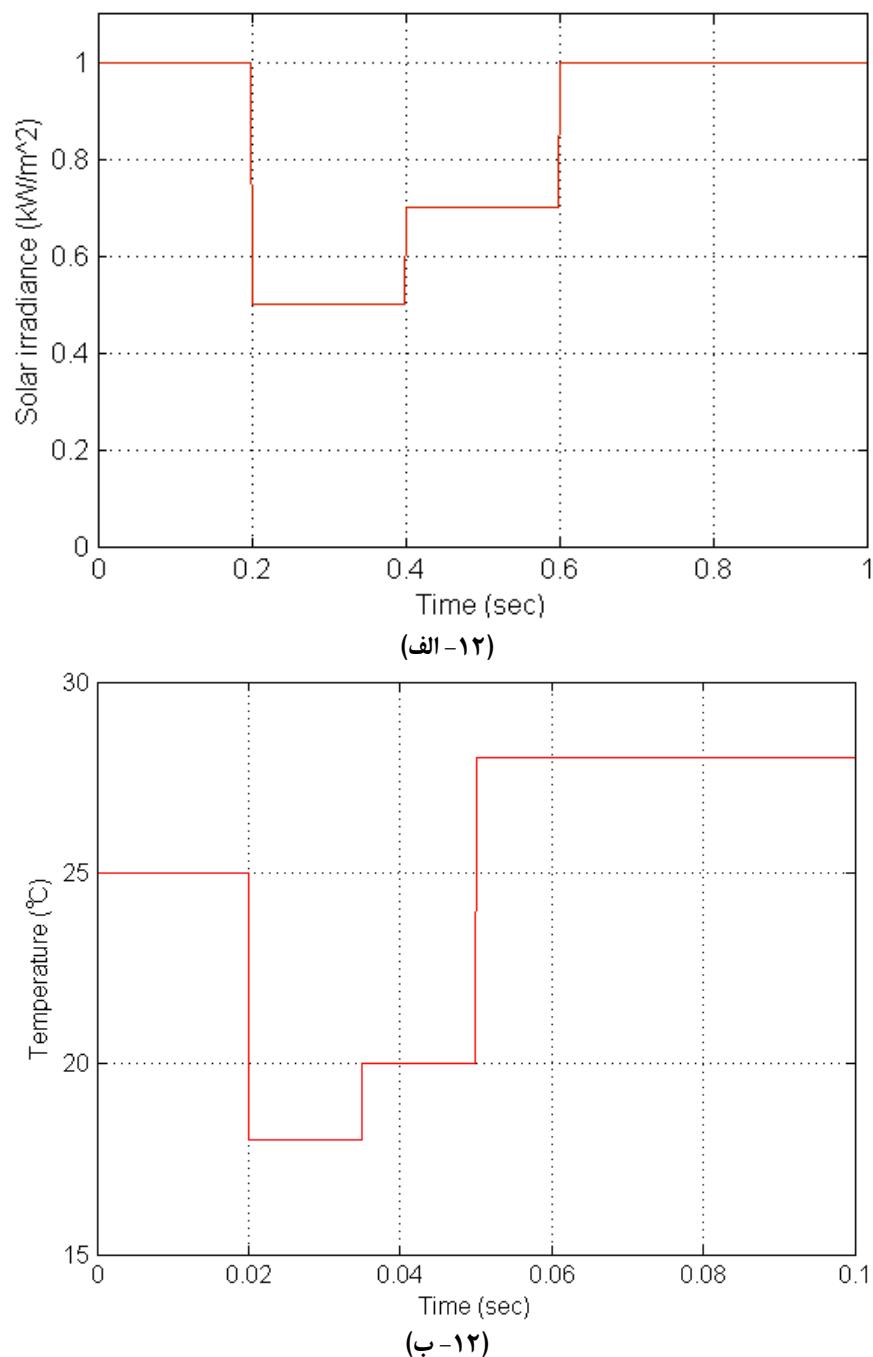
(الف)

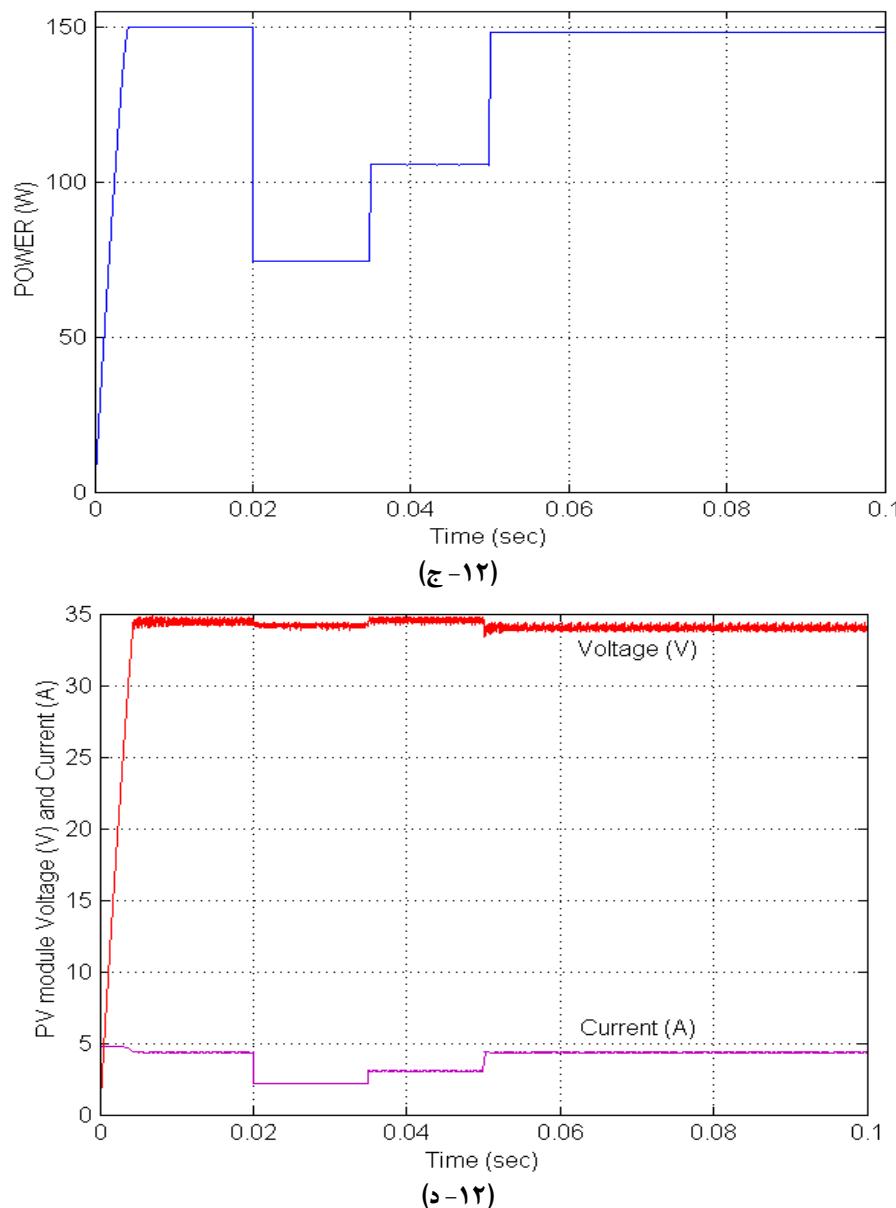


شکل ۱۱) توان خروجی مازول فتوولتاییک در دمای  $50^{\circ}\text{C}$  و شدت تابش  $1000 \text{ W/m}^2$ ، (الف) کنترل کننده فازی متداول، (ب) کنترل کننده فازی پیشنهادی، (ج) کنترل کننده فازی پیشنهادی بهینه شده

#### شبیه‌سازی تحت شرایط متغیر تابش و دما به صورت همزمان

عملکرد کنترل کننده فازی پیشنهادی بهینه شده توسط الگوریتم ژنتیک برای شرایط متغیر سطح تابش و دما بررسی شده است. مطابق شکل (۱۲-الف و ب) فرض می‌شود که سطح تابش از  $1000$  به  $500$  وات بر متر مربع و از  $500$  به  $700$  درجه و در نهایت، به  $1000$  وات بر متر مربع و به همین ترتیب دما نیز از  $25$  درجه سانتی‌گراد به  $18$  و سپس به  $20$  و  $28$  درجه سانتی‌گراد تغییر وضعیت دهد. در این شرایط، توان خروجی، ولتاژ و جریان مازول فتوولتاییک در شکل (۱۲-ج و د) نشان داده شده است.





شکل (۱۲) کنترل کننده فازی پیشنهادی بهینه شده، (الف) تغییرات شدت تابش، (ب) تغییرات دما (ج) توان مازول، (د) ولتاژ و جریان مازول

با توجه به شکل (۱۲)، تغییرات شدت تابش و دما به صورت همزمان به این سیستم اعمال شده است. با استفاده از کنترل کننده بهینه شده، ولتاژ و جریان مازول فتوولتاییک به همراه توان خروجی در محدوده مقادیر پیشنهادی قرار گرفته‌اند.

### نتیجه گیری

در این مقاله، تکنیک هوشمند کنترل نقطه بیشینه توان به منظور بهبود نوسانات توان و افزایش راندمان سیستم فتوولتاییک ارائه شده است. عملکرد کنترل کننده پیشنهادی فازی با سه ورودی و کنترل کننده فازی متداول و همچنین کنترل کننده بهینه شده با استفاده از الگوریتم ژنتیک در شرایط متفاوت تابش و دما با یکدیگر مقایسه شده‌اند. نتایج حاصل از شبیه سازی نشان می‌دهد که با استفاده از روش پیشنهادی، نوسانات توان در حالت پایداری نسبت به کنترل کننده فازی متداول با دو ورودی کاهش یافته است. همچنین عملکرد کنترل کننده فازی ژنتیکی نیز منجر به رذایبی مطلوب‌تر توان خروجی مازول فتوولتاییک شده است. به منظور پیاده‌سازی و اجرایی نمودن تحقیقات انجام شده در این مقاله، می‌توان از AVR و FPGA نیز بهره گرفت.

### منابع

- [۱] روح الامینی، امین، فدایی‌نژاد، روح الله. (۱۳۹۰)، بهبود روش هدایت افزایشی به منظور دریافت بیشترین توان از مولدهای فتوولتاییک، بیست و ششمین کنفرانس بین المللی برق (PSC).
- [۲] A. Messai, A. Mellit, A. Guessoum, S.A. Kalogirou. 2011. “Maximum power point tracking using a GA optimized fuzzy logic controller and its FPGA implementation”, Solar Energy (85), 265–277.
- [۳] Bader N. Alajmi, Khaled H. Ahmed, Stephen J. Finney, Barry W. Williams. 2011. “Fuzzy-Logic-Control Approach of a Modified Hill-Climbing Method for Maximum Power Point in Microgrid Standalone Photovoltaic System” , IEEE TRANSACTIONS ON POWER ELECTRONICS, VOL. 26, NO. 4.
- [۴] Bahgat, A.B.G., Helwa, N.H., Ahmad, G.E., El Shenawy, E.T. 2005. “Maximum power point tracking controller for PV system using neural networks”, Renewable Energy 30, 1257–1268.
- [۵] BP SX150 – 150 watt multi crystalline photovoltaic module datasheet, 2001, (<http://www.southwestpv.com/download.html>).
- [۶] C.Ali. 2005. “Étude de la Poursuite du Point de Fonctionnement Optimal du Générateur Photovoltaïque”, 3rd International Conference Sciences of Electronic, Technologies of Information and Telecommunications, TUNISIA, March 27-31.
- [۷] C.Liu, B.Wu and R.Cheung. 2004. “Advanced Algorithm for MPPT Control of Photovoltaic Systems”, Canadian Solar Buildings Conference Montreal, August 20-24, Refereed Paper.
- [۸] C. Larbes, S.M. Cheikh, T. Obeidi, A. Zerguerras. 2009. “Genetic algorithms optimized fuzzy logic control for the maximum power point tracking in photovoltaic system”.
- [۹] Chokri Ben Salah, Mohamed Ouali. 2011. “Comparison of fuzzy logic and neural network in maximum power point tracker for PV systems”, ELSEVIER Electric Power Systems Research (81), 43–50.

- [10] Chu, C. Chen. 2009. "Robust maximum power point tracking method for photovoltaic cells", a sliding mode control approach. Solar Energy 83 (8), 1370–1378.
- [11] D.Goldberg. 1989. "Genetic Algorithms in Search, Optimization, and Machine Learning", Addison-Wesley.
- [12] Emil Jimenez-Brea, Andres Salazar-Llinasy, Eduardo Ortiz-Riveraz, Jesus Gonzalez-LlorenteX. 2010. "A Maximum Power Point Tracker Implementation for Photovoltaic Cells Using Dynamic Optimal Voltage Tracking", Applied Power Electronics Conference and Exposition (APEC), PP. 2161 – 2165.
- [13] Evangelia V., Paraskevadaki, Stavros A. Papathanassiou. 2011. "Evaluation of MPP Voltage and Power of mc-Si PV Modules in Partial Shading Conditions", IEEE TRANSACTIONS ON ENERGY CONVERSION, VOL. 26, NO. 3, SEPTEMBER.
- [14] F. Bouchafaa, I. Hamzaoui, A. Hadjamar. 2010. "Fuzzy Logic Control for the tracking of maximum power point of a PV system". Published by Elsevier Ltd. Selection and/or peer-review under responsibility of [name organizer].
- [15] German Solar Energy Society (DGS), 2008. *Planning and Installing PV system, A Guide for Installers, Architects and Engineers*, 2nd ed. U.K. Earthscan Publications Ltd.
- [16] Khaehintung, Sirisuk. 2004. "Implementation of maximum power point tracking using fuzzy logic controller for solar-powered lightflasher applications", The 47th IEEE International Midwest symposium on Circuits and Systems, Hiroshima, July 25–28, pp. 171–174.
- [17] Kida, J., Tokuda, K., Ishihara, Y., Todaka, T. 1991. "Analysis of DC–DC converter for the maximum power point control of photovoltaic", INTELEC'91, IEEE Proceedings, pp. 291–295.
- [18] L.X.Wang. 1997. "A Course in Fuzzy Systems and Control", International Edition.
- [19] M. Azab. 2008. "A New Maximum Power Point Tracking for Photovoltaic Systems", Proceedings of World Academy of Science, Engineering and Technology, Volume 34 ISSN 2070-3740.
- [20] Mei Shan Ngan, Chee Wei Tan. 2011. "A Study of Maximum Power Point Tracking Algorithms for Stand-alone Photovoltaic Systems", IEEE applied powet electronics colloquium.
- [21] Mellit, A. Kalogirou, S.A. 2008. "Artificial intelligence techniques for photovoltaic applications", a review Progress in Energy and Combustion Science 34, 574–632.
- [22] Mellit, A. Mekki, H. Messai, A. Salhi. 2010. "FPGA-based implementation of an intelligent simulator for stand-alone photovoltaic system", Expert Systems with Applications 37, 6036–6051.
- [23] R.L.Haupt, S.E Haupt, "Practical Genetic Algorithm", Secend Edition.
- [24] Vora B., Chen J.Q., Bozzano A., Glover B. and Barger P. 2009. "Various Routes to Methane Utilization—SAPO-34 Catalysis Offers the Best Option", Catalysis Today, Vol. 141, PP. 77–83.
- [25] Wilamowski BM, Li X. 2002. "Fuzzy system based maximum power point tracking for PV system", 28th Annual Conf of the IEEE Ind. Electron. Society; pp. 3280–84.