

عنوان مقاله:

طراحی کنترلرهای غیرخطی به روش مدلغزشی برای سیستم حرکت چرخشی کشتی

محل انتشار:

دهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1386)

تعداد صفحات اصل مقاله: 8

نویسنده:

سید صالح محسنی - دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی برق کنترل

خلاصه مقاله:

در این مقاله به بررسی حرکت چرخشی کشتی می پردازیم و روش کنترل آنرا مورد بررسی قرار میدهیم بدین منظور آنرا حرکت چرخشی را مدلسازی می کنیم و ویژگیهای آن را بررسی می نماییم سپس سیستم را تحت کنترل قرار میدهیم روی کنترلی به کارگرفته شده کنترل مد لغزشیمی باشد که نسبت به روش کنترلی گام به عقب به کار رفته در مرجع سیستم را نسبت به نامعینی ها پایدار و نسبت به اغتشاشات سینوسی به یک محدوده بسیار نزدیک به مبدا پایدار می سازد.

کلمات کلیدی:

حرکت چرخشی، کنترل غیرخطی، کنترل مدلغزشی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/127426>

