

عنوان مقاله:

تحلیل پایداری کنترل کننده های PID با توان کسری FOPID توسط قطبهای شبیه سازاستالوپ و بهینهسازی برای چندسیستم معروف

محل انتشار:

پانزدهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1391)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

فرید حسنی بیجاربنه - دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

فرشاد مریخ بیات - دپارتمان برق دانشگاه زنجان

شیوا صفری - دانشگاه صنعتی خواجه نصیرالدین طوسی

خلاصه مقاله:

کنترل کننده های PID به دلیل سادگی در ساخت و طراحی از پرکاربردترین کنترل کننده ها در صنعت هستند نتیجه تلاش برای دسترسی به نسل جدید این کنترل کننده ها با انعطاف پذیری بیشتر و پاسخ های بهتر کنترل کننده های PID با توان کسری هستند نسل جدید باتوجه به پیچیدگی بیشتر ذاتی دارای طراحی و تحلیل پایداری پیچیده تر خواهد بود در این مقاله سعی شده تا روشی مناسب برای تحلیل پایداری این کنترل کننده ها ارایه شود و برای چندسیستم معروف این کنترل کننده را طراحی و بهینه کنیم در نهایت نتایج را با کنترل کننده PID مقایسه خواهیم کرد.

کلمات کلیدی:

تحلیل پایداری، کنترل کننده PID، کنترل کننده PID، با توان کسری

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/171148>

