

عنوان مقاله:

کنترل کننده مدل لغزشی فازی پل سوختی در یک سیستم قدرت یک ماشین

محل انتشار:

سومین همایش الکترونیکی پژوهش های نوین در علوم و فناوری (سال: 1394)

تعداد صفحات اصل مقاله: 28

نویسندگان:

حسین قهارپورگتایی - دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه سمنان، سمنان، ایران

علی قره آغاجی - دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر، دانشگاه آزاد اسلامی واحد ملکان، ملکان، ایران

خلاصه مقاله:

در این مقاله، یک روش ترکیب منطق فازی و کنترل کننده مدل لغزش برای کنترل مقاوم سیستم قدرت تک و ارائه شده است. هدف از این مطالعه برای غلبه بر برخی ضعف های پایدار (SMIB) ماشین باس بی نهایت و کنترل کننده (FPSS) پایدار کننده سیستم قدرت منطق فازی، (CPSS) کننده سیستم قدرت متداول متداول به کار گرفته شده است، آن عملکرد ضعیف منجر می شود PSS است. وقتی (SMC). مدل لغزش می تواند برای رسیدن به ثبات مقاوم در سیستم قدرت مورد استفاده قرار گیرد. اگر چه، در حضور عدم قطعیت بزرگ، بهره سوئیچینگ بالاتر مورد نیاز است، که دامنه بالاتر چترینگ تولید کند. در این مطالعه، یک کنترل کننده منطق فازی مستقیم طراحی شده است و کنترل کننده مدل لغزشی برای جبران کردن خطاهای تقریب فازی اضافه شده است. نتایج شبیه سازی به وضوح اثربخشی و اعتبار روش ارائه شده، از لحاظ همگرایی، زمان و دقت را نشان می دهد

کلمات کلیدی:

پایدار کننده سیستم قدرت، کنترل کننده منطق فازی، کنترل مدل لغزشی، ماشین سنکرون

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/451884>

