

عنوان مقاله:

طراحی کنترلر تطبیقی مد لغزشی برای حرکات چرخشی کشتی

محل انتشار:

یازدهمین کنفرانس دانشجویی مهندسی برق ایران (سال: 1387)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

نویسندگان:

الهام امینی بروجنی - دانشگاه تربیت مدرس دانشکده فنی آزمایشگاه اتوماسیون و ابزار دقیق

حمیدرضا مومنی - دانشگاه تربیت مدرس دانشکده فنی آزمایشگاه اتوماسیون و ابزار دقیق

خلاصه مقاله:

حرکت چرخشی کشتی مدلی غیر خطی با چند نقطه تعادل بوده و به علت نایقینی های موجود در پارامترهای آن و وجود اغتشاش خارجی از مباحث مطرح در صنعت کشتی سازی است. لذا در این مقاله با توجه به خصوصیات کنترلگر تطبیقی مد لغزشی و مدل مذکور به طراحی و بررسی کنترل حرکات چرخشی کشتی با استفاده از کنترلگر تطبیقی مد لغزشی پرداخته شده است و نتایج شبیه سازی در پایان مقاله آورده شده است.

کلمات کلیدی:

حرکات چرخشی کشتی ، سیستم غیر خطی ، کنترلگر تطبیقی مد لغزشی ، نایقینی و اغتشاش

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/48837>

