

عنوان مقاله:

طراحی کنترل کننده مود لغزشی انتگرالی چند متغیره برای سیستم روتور دوتایی

محل انتشار:

اولین کنفرانس بین المللی چشم انداز های نو در مهندسی برق و کامپیوتر (سال: 1395)

تعداد صفحات اصل مقاله: 14

نویسندگان:

امین اوکی نژاد - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل

بهروز رضایی - عضو هیات علمی گروه کنترل دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل

مصطفی فرامین - دانشجوی دکترا دانشگاه صنعتی نوشیروانی بابل

خلاصه مقاله:

در این مقاله یک روش مود لغزشی و مود لغزشی انتگرالی برای کنترل سیستم هلیکوپتر آزمایشگاهی که به سیستم روتور دوتایی معروف است ارائه می گردد هدف از طراحی کنترل کننده ایجاد پایداری رسیدن به موقعیت مطلوب و ردیابی دقیق مسیر تعیین شده است مدل روتور دوتایی به دو بخش عمودی و افقی تقسیم می شود تاثیر متقابل بین دو زیر سیستم بر روی هم را به عنوان عدم قطعیت سیستم دیگر در نظر می گیریم سیستم عمودی توسط یک کنترل کننده مود لغزشی و سیستم افقی توسط کنترل کننده مود لغزشی انتگرالی برای مقابله با آفست موجود در زاویه زمین کنترل می شوند در انتها نتایج شبیه سازی برای ردیابی مسیر مطلوب ارائه گشته است

کلمات کلیدی:

کنترل کننده، مود لغزشی انتگرالی، روتور دوتایی، هلیکوپتر آزمایشگاهی

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/555466>

