

## عنوان مقاله:

رویکرد جدید کنترل مد لغزشی فوق پیچشی چند متغیره و تعمیم آن برای یک سیستم ماهواره

## محل انتشار:

کنفرانس ملی نوآوریهای علوم مهندسی برق (سال: 1396)

تعداد صفحات اصل مقاله: 6

## نویسندگان:

منصور پیمانی - گروه مهندسی برق، دانشکده فنی و مهندسی، واحد تبریز، دانشگاه آزاد اسلامی، تبریز، ایران

عباس نعمتی - گروه مهندسی برق، دانشکده فنی و مهندسی، واحد تبریز، دانشگاه آزاد اسلامی، تبریز، ایران

## خلاصه مقاله:

در این مقاله ابتدا یک رویکرد جدید از کنترل مد لغزشی فوق پیچشی چند متغیره ارایه و بررسی می شود و سپس یک روش لیاپانوف برای نشان دادن پایداری زمان محدود برای سیستم - با وجود یک کلاس عدم قطعیت - بکار می رود؛ در نهایت برای تایید این رویکرد جدید آنرا برای یک سیستم ماهواره با ایجاد یک رویتگر مد لغزشی به منظور شناسایی و ایزوله کردن خطاها تعمیم داده و شبیه سازی و بررسی های لازم انجام می گیرد.

## کلمات کلیدی:

تخمین خطا، چندمتغیره، شناسایی و ایزوله کردن خطا، فوق پیچشی، مدهای لغزشی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/732236>

