

عنوان فارسی مقاله :

تحقیقات استراتژی سیستم کنترل تعلیق فعال
بر اساس مدل پارامتری سیستم هیدرولیک

عنوان انگلیسی مقاله :

Research on Active Suspension Control Strategy Based on
The Model With Parameters of Hydraulic System



توجه !

این فایل تنها قسمتی از ترجمه میباشد. برای تهیه مقاله ترجمه شده کامل
با فرمت ورد (قابل ویرایش) همراه با نسخه انگلیسی مقاله، [اینجا](#) کلیک نمایید.

نتیجه گیری

در این مقاله یک مدل فعال پیچیده که دقیق تر از مدل های رایج است ساخته شد. در این مدل پارامترهای سیستم هیدرولیک نیز وجود داشت. در مقایسه با مدل های مدرن این مدل تعلیق فعال ترکیب مدل LQG عملی تر است. مدل تعلیق فعال است. LQG تعلیق ساخته شده با استراتژی کنترل LQG نتیجه شبیه سازی نشان می دهد که کنترل PID موثرتر از

V. CONCLUSION

In this paper, a complicated active suspension model which is more accurate than the common model is built. In this model, the hydraulic system parameters are included. Compared to the modern model, this active suspension model are more practicable. The active suspension LQG model was built through combining the suspension model with LQG control strategy. The result of simulation shows that the active suspension LQG control is more effective than PID control apparently.



توجه !

این فایل تنها قسمتی از ترجمه میباشد. برای تهیه مقاله ترجمه شده کامل با فرمت ورد (قابل ویرایش) همراه با نسخه انگلیسی مقاله، [اینجا](#) کلیک نمایید.

همچنین برای مشاهده سایر مقالات این رشته [اینجا](#) کلیک نمایید.