

عنوان فارسی مقاله :

کنترل کننده حالت اسلایدی برای کنترل لرزش چرخ ها در سیستم ترمز ضد قفل

عنوان انگلیسی مقاله :

Sliding mode Controller for Wheel-slip Control of Anti-lock Braking 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.

V. CONCLUSION

The proposed sliding mode controller exhibits good slip tracking performance. Comparatively shorter stopping distance is achieved by the proposed controller. It shows good robustness in the presence of uncertainties and disturbance. This controller can be applied for the front wheel and rear wheel separately. Simulation can be performed considering banking angle and side slip angle.



بخش 5- نتیجه گیری

پیشنهاد کنترل حالت اسلایدی عملکرد ردیابی لغزشی را به خوبی نشان می دهد. توقف نسبتاً کوتاهی توسط سیستم کنترلر پیشنهاد شده به دست آمده است. این نشان می دهد که نیرومندی خوبی در حضور عدم قطعیت و اختلال وجود دارد. این کنترلر می تواند برای چرخ جلو و عقب به صورت جداگانه باشد. شبیه سازی می تواند با توجه به زاویه لغزشی جانبی و زوایای دیگر انجام شود

توجه !

این فایل تنها قسمتی از ترجمه می باشد. 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.