

عنوان فارسی مقاله :

کنترل ترکیبی در سرعت طولی و کشش وسایل نقلیه

عنوان انگلیسی مقاله :

Hybrid Control for Longitudinal Speed and Traction of Vehicles



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

This paper proposed a hybrid control method for longitudinal speed and traction control of a vehicle with wheel slip constraints. A longitudinal vehicle model with wheel slip is considered, which is crucial for the traction control. In terms of the modes defined by given conditions, the vehicle model is

reformulated as a switched system that consists of local subsystems. Controllers for particular local subsystems are designed in the context of hybrid system frameworks.

The proposed control method is simple and efficient as it provides an intuitively simple algorithm and a good performance to comply with the control objective. The feasibility of the proposed method is verified by numerical simulations.



بخش 5- نتیجه گیری

در این مقاله یک روش کنترل ترکیبی برای سرعت طولی و کنترل کششی از یک وسیله نقلیه با محدودیت لغزش چرخ پیشنهاد شد. مدل خودرو طولی با لغزش چرخ در نظر گرفته شده است که برای کنترل کششی بسیار مهم است. حالت‌های تعریف شده توسط شرایط داده می شود و مدل خودرو به عنوان یک سیستم است که متشکل از زیر سیستم ها می باشد. کنترل زیر سیستم خاص محلی در زمینه چارچوب سیستم هیبریدی طراحی شده است. روشهای کنترل پیشنهادی ساده و کارآمد آن به صورت یک الگوریتم ساده و شهودی خوب بود که عملکردی برای تطابق با هدف کنترل را فراهم می کند. امکان سنجی از روش ارائه شده توسط شبیه سازی عددی، تایید شده است

### 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.