



بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

شناسایی سیستم دومین- بسامد یک هلیکوپتر مبتنی بر الگوریتم ژنتیکی

عنوان انگلیسی مقاله :

Frequency-Domain System Identification of an Unmanned
Helicopter Based on an Adaptive Genetic Algorithm



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.



بخشی از ترجمه مقاله

VI. CONCLUSION

System identification of the UH has been carried out in this paper. The attitude model of the UH is obtained by using a frequency-domain identification method based on the AGA. Due to the superiority of the frequency-domain methods in the identification of the UH, the method in this paper shows its effectiveness and superiority in time-domain and frequency-domain analyses, compared with the commonly used identification method, i.e., LS. To verify further the performance of the identified model, control compensators are designed using the identified model, and actual automatic hovering is successfully achieved. The simulation and experimental results demonstrate that: 1) this identification method is able to obtain a model for UH, whose effectiveness and superiority has been shown; and 2) flight controllers can be designed based on the identified model, which simplifies the design of the controller and improves the efficiency of the experimental study of the UH.

6. نتیجه گیری

شناسایی سیستم UH در این مقاله انجام شده است. مدل وضعیت UH با استفاده از یک روش شناسایی دومین-بسامد مبتنی بر AGA کسب میشود. به خاطر برتری روشهای دومین-بسامد در شناسایی UH، روش موجود در این مقاله اثر بخشی و برتری آن در تحلیل‌های دومین-بسامد و دومین-زمانی را نشان میدهد که با روش شناسایی که معمولاً به کار میرود مقایسه میشود یعنی LS. برای بررسی بیشتر عملکرد مدل شناسایی شده، متعادل کننده های کنترل، با استفاده از مدل شناسایی شده طراحی میشود و شناوری خودکار واقعی به طور موفقیت آمیزی بدست می آید. نتایج شبیه سازی و آزمایشی نشان میدهد: 1) این روش شناسایی میتواند مدلی را برای UH کسب نماید که اثر بخشی و برتری آن نشان داده شده است و 2) کنترل کننده های پرواز میتوانند بر مبنای مدل شناسایی شده طراحی شوند، که طراحی کنترل کننده را ساده کنند و اثر بخشی مطالعه ی آزمایشی UH را بهبود میبخشند.



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.

برای جستجوی جدیدترین مقالات ترجمه شده، [اینجا](#) کلیک نمایید.