



## بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

دمپر نوسانی فعال برای بهبود پایداری و عملکرد وسایل نقلیه ریلی  
بر روی مسیر منحنی شبیه سازی‌ها و نتایج تجربی

عنوان انگلیسی مقاله :

active yaw damper for the improvement of railway vehicle  
stability and curving performances: simulations and  
experimental results



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

### 7. Conclusions

An application of active control concepts to increase the running performances of a railway vehicle has been presented. The proposed active device is based on an electro-mechanical actuator, and strategies for vehicle dynamics control in tangent track and curve have been developed.

The applicability and effectiveness of the proposed solution has been investigated by means of in-line tests and numerical simulations. The results obtained show the possibility to significantly raise the critical speed of the vehicle and to negotiate curves at higher values of cant deficiency. At the present stage of research, further experimental investigations are needed to optimise the set-up of the actuator, with particular reference to the connection with the carbody. Another subject for further research is the optimisation of the actuator positioning and its integration with other mechatronic devices like active lateral suspensions.

#### 7- جمع بندی

یک کاربرد مفاهیم کنترل فعال برای افزایش کارکرد حرکتی یک وسیله نقلیه ریلی ارائه شده است. دستگاه فعال پیشنهادی بر پایه محرک الکترومکانیکی و استراتژی‌های کنترل دینامیک وسیله نقلیه در مسیر مماسی و منحنی توسعه داده شده‌اند. قابلیت اجرا و اثربخشی راهکار پیشنهادی با استفاده از تست‌های در خط و شبیه‌سازی‌های عددی مورد بررسی قرار گرفت. نتایج به دست آمده امکان افزایش قابل ملاحظه سرعت بحرانی وسیله نقلیه و حرکت بر مسیر منحنی در ناکارایی ناشی از تکان را نشان می‌دهد. در این مرحله از تحقیق، بررسی‌های تجربی بیشتری برای بهینه‌سازی تنظیم محرک با توجه خاص به اتصال با بدنه واگن مورد نیاز می‌باشند. موضوع دیگر برای تحقیقات بیشتر، بهینه‌سازی موقعیت‌یابی محرک و یکپارچگی آن با دستگاه‌های مکترونیک دیگر مانند سیستم‌های تعلیق<sup>1</sup> جانبی فعال می‌باشد.



### 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.