

عنوان فارسی مقاله :

کنترل مبتنی بر مسطح بودن با متغیر خطی زمان در سیستم کنترل ضد قفل ABS

عنوان انگلیسی مقاله :

Linear time-varying flatness-based control of Anti-lock Brake System (ABS)



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.

VI. CONCLUSION

In this paper, we have underlined the advantage of the use of a reduced order observer in order to design a flatness-based control for tracking a desired trajectory in the case of LTV systems. This advantage consists in the calculation of the error estimator gain which is found constant. A method with a direct calculation of the state vector which contains the flat output and its derivatives is proposed and leads to a control law which can be seen as an RST controller but without resolution of the Bezout equation. This regulator-observer permits to the output system to track a desired trajectory without using observer dynamics. The control law applied on an Anti-lock Brake System (ABS) gives a high level performances in terms of the tracking of the wheel slip.



6- نتیجه گیری

در این مقاله با استفاده از ناظر به منظور طراحی سیستم صافی برای ردیابی در سیستم LTV اقدام نمودیم. این مزیت شامل خطا است. یک روش با محاسبه بردار است که محتوای خروجی صافی ارائه شده است و مبتنی به قانون کنترل است که می تواند به عنوان کنترل RSD دیده شود. اما بدون معادله بزوت است. این در سیستم خروجی برای مسیر، با استفاده از پویایی ناظر است. قانون کنترل بر روی سیستم ضد قفل اجرای سطح بالاتری از نظر رویایی چرخ را نشان می دهد.

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.