

عنوان فارسی مقاله :

طراحی سیستم ترمز ضد قفل بر اساس کنترلر حالت اسلایدی بر پایه تطبیقی مرتبه دوم

عنوان انگلیسی مقاله :

Anti-lock Brake System Design Based on an Adaptive Second Order Sliding Mode Controller



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. CONCLUSIONS

In this work an adaptive second order sliding mode control for ABS has been proposed. The simulation results show good performance and robustness of the closed-loop system in presence of both the matched and unmatched perturbations, namely, parametric variations and neglected dynamics. We only consider the braking stage, then the value for α tends to zero when the car comes to stop. The use of adaptive gains



5- نتیجه گیری

مطرح شد. نتایج شبیه سازی، عملکرد خوب و ABS در این کار کنترل حالت تطبیقی اسلایدی برای سیستم نیرومندی از سیستم حلقه بسته در حضور هر دو آشفتگی همسان و غیر همسان را نشان می دهد. یعنی تغییرات پارامتری و دینامیکی نادیده گرفته می شود. ما تنها مرحله ترمز را در نظر داشتیم، سپس مقدار برای α زمانی که به صفر تمایل دارد، همزمان با توقف ماشین است. استفاده از دستاوردهای تطبیقی یک ضریب اضافی را فراهم می کند. زیرا می تواند کنترل مدیریت را انجام 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.