



## بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

کنترل  $H_{\infty}$  هشت درجه آزادی سیستم تعلیق فعال خودرو

عنوان انگلیسی مقاله :

H1 control of 8 degrees of freedom vehicle active  
suspension system



### 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

### 4. Conclusion

With the continuously increasing technology, the complexity of every system is also increasing at the same rate. Vehicles are an integral part of everybody's daily routine. To get better ride quality and ride comfort research has been going on for decades. Robust control of suspension system of vehicle is important to provide good ride comfort to passengers. So the unwanted accelerations need to be minimized. In this paper, a more detailed mathematical model for vehicle active suspension system, including the dynamics of driver, is derived. State feedback and output feedback controllers are proposed and simulations are carried out to demonstrate that the designed controllers provide required performance.

### نتیجه گیری

با توجه به فناوری در حال افزایش پیوسته، پیچیدگی هر سیستم هم در سرعت یکسان، افزایش می یابد. خودروها، بخش الحاقی روال عادی روزانه ی هر کسی هستند. برای کسب کیفیت سواری بهتر و راحتی سواری، چندین دهه است که تحقیقات در حال انجام است. کنترل مقاوم سیستم تعلیق خودرو، برای ارائه ی راحتی سواری برای مسافری، حائز اهمیت است. لذا، شتابهای ناخواسته باید به حداقل برسد. در این مقاله، یک مدل ریاضی دقیق تر برای سیستم تعلیق فعال خودرو، از جمله دینامیک های راننده، مشتق میشود. کنترل کننده های فیدبک حالت و فیدبک خروجی، ارائه شده اند و شبیه سازی ها برای نشان دادن اینکه کنترل کننده های مطلوب، عملکرد لازم را ارائه میدهند، انجام شده اند.



### 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.