



بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

کنترل حالت لغزشی: آموزش

عنوان انگلیسی مقاله :

Sliding mode control : a tutorial



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. CONCLUSIONS

This paper has introduced sliding mode control. Canonical forms to facilitate design have been described and numerical examples have been presented to reinforce the theoretical discussions. Due to space available much has been omitted. Of particular importance is the case of digital implementation, or indeed digital design, of sliding mode controllers. In continuous time, discontinuous control strategies fundamentally rely upon very high frequency switching to ensure the sliding mode is attained and maintained. The introduction of sampling is disruptive. For example, switching of increasing amplitude can take place about the sliding surface. Reviews of the discrete time sliding mode control paradigm can be found in [17] [18].

نتیجه گیری ها

این مقاله کنترل مد لغزشی را معرفی کرده است. شکل‌های استاندارد برای تقویت مباحث تئوریک را ارائه کرده است. با توجه به فضای موجود حذف می‌شود. اهمیت ویژه مورد پیاده‌سازی دیجیتال اضافی، از کنترل کننده‌های مد لغزشی است. در زمان پیوسته، استراتژی-های کنترل ناپیوسته بصورت اساسی متکی بر سوئیچینگ فرکانس بسیار بالا است تا مد لغزشی را که الحاق و حفظ می‌شود تضمین کند. برای مثال، سوئیچینگ دامنه افزایشی درباره سطح لغزشی صورت می‌گیرد. بررسی‌های الگوی کنترل مد لغزشی زمان گسسته در [17] [18] یافت می‌شود.



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.