



بخشی از ترجمه مقاله

عنوان فارسی مقاله :

کنترل تطبیقی برای فعال کننده های ترکیب های پلیمری- فلزی یونی مبتنی
بر روش زمان پیوسته

عنوان انگلیسی مقاله :

Adaptive Control for Ionic Polymer-Metal Composite Actuator
Based on Continuous-Time Approach



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

5. CONCLUSION

This paper has discussed the adaptive control for IPMC actuator. A simple continuous-time model which is a stable second order dynamical system preceded by a PI hysteresis representation has been formulated for the IPMC actuator. The model reference adaptive control has been synthesized based on the obtained mathematical model, and it can also ensure the stability of the controlled IPMC system. The high precision output tracking control has been confirmed by experimental results for low frequency desired signals. The high frequency output tracking control is expected to be conducted in the future.

5- جمع بندی

این مقاله به بررسی کنترل تطبیقی برای فعال ساز IPMC میپردازد. یک مدل ساده زمان پیوسته که یک سیستم دینامیک پایدار مرتبه دوم است، نخست با استفاده از ارائه هیستریزیس PI که برای IPMC فرمول سازی شده است، نشان داده شده است. مدل کنترل تطبیقی مرجع نیز بر اساس مدل های ریاضی به دست آمده، ایجاد شده است که میتواند پایداری سیستم کنترل شده IPMC را تضمین کند. دقت خروجی بالا کنترل ردگیری نیز توسط آزمایش های مختلف برای سیگنال های کم فرکانس مطلوب، تایید شده است. کنترل ردگیری خروجی های پر فرکانس نیز باید در آینده مورد بررسی قرار گیرد.



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.