

عنوان مقاله:

مکان یابی قطب ها بصورت صریح در کنترل تطبیقی

محل انتشار:

کنفرانس ملی مهندسی مکانیک ایران (سال: 1392)

تعداد صفحات اصل مقاله: 9

نویسندگان:

ابوالفتح نیک رنجبر - استاد دانشکده فنی مهندسی واحد کرج

امین صفدرزاده - دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی مکانیک گرایش طراحی کاربردی واحد کرج

خلاصه مقاله:

این مقاله در مورد مکان یابی قطب ها بصورت صریح و آشکار با الگوریتم تطبیقی می باشد. کنترل گر های خود تنظیم دارای یک ساختار بسیار مناسب و توانمند در کنترل گر های صنعتی امروزی هستند. انتخاب ساختار مناسب ، مدل و پارامتریزه کردن آنها برای کنترلر خود تنظیم از مسائل مهم این روش می باشد. روش مورد استفاده تخمین پارامترهای تابع انتقال فرآیند است که تخمین پارامترها از روش حداقل مربعات و استفاده از یک الگوریتم تطبیقی غیر مستقیم و مکان یابی قطب ها بطور قطعی سبب شده نتایجی مطلوبی فراهم گردد. در ادامه با الگوریتمی ، در حالتی خاص از مدل دینامیکی رسته ی دوم از روش های غیر مستقیم تطبیقی که کنترل خود تنظیم صریح خوانده می شود به بررسی مدل خروجی کنترل گر می پردازیم و نتایج با استفاده از متلب و سیمولینک ارائه می گردد

کلمات کلیدی:

الگوریتم تطبیقی ، الگوریتم خود تنظیم صریح ، شناسایی سیستم ، مکان یابی قطب ها

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/247651>

