

## عنوان مقاله:

کنترل وضعیت فضاییما به کمک کنترل تطبیقی L1 در حضور عدم قطعیت های معین

## محل انتشار:

چهارمین کنفرانس ملی مهندسی مکانیک و هوافضا (سال: 1398)

تعداد صفحات اصل مقاله: 11

## نویسندگان:

محمد نوابی - دانشیار، دانشکده مهندسی فناوری های نوین، دانشگاه شهید بهشتی، تهران

حسین قنبری مزیدی - دانشجوی کارشناسی ارشد، دانشکده مهندسی فناوری های نوین، دانشگاه شهید بهشتی، تهران

## خلاصه مقاله:

هدف این مقاله بررسی و مقایسه کنترل تطبیقی مدل مرجع و L1 در دینامیک وضعیت فضاییما در حضور عدم قطعیت ها می باشد. کنترل تطبیقی L1 بدلیل توانایی تطبیق سریع و مقاومت بالا از عملکرد بسیار مطلوب تری نسبت به مدل مرجع برخوردار است. در این مقاله سعی شده است تا به بررسی و شبیه سازی عملکرد کنترل تطبیقی L1 نسبت به مدل مرجع در دینامیک فضاییما پرداخته شود. نتایج نشان دهنده عملکرد مطلوب این کنترلر در تخمین پارامتر و تعقیب فرمان کنترلی در مقایسه با کنترل مدل مرجع می باشد.

## کلمات کلیدی:

کنترل تطبیقی L1، فضاییما، عدم قطعیت

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/924898>

