

利用内部信息的农用自动引导行走车的研究(第4报)——适应农业环境的控制系统

Study on Agricultural Automatic Guided Vehicle Using Inner Sensors (Part 4)——Control System Fitting for Agricultural Environment of Vehicle

投稿时间: 1997-4-4

稿件编号: 19970408

中文关键词: 自动引导行走车, 预测控制, 系统模型

英文关键词: Automatic guided vehicle Forecasting control System model

基金项目:

作者	单位
于海业	吉林工业大学
马成林	吉林工业大学
并河清	日本京都大学
村主胜彦	日本京都大学

摘要点击次数: 7

全文下载次数: 18

中文摘要:

研究的行走控制系统由软、硬两部分组成, 通过建立系统的控制模型, 开发了利用非线性理论进行线性变换的直线行走控制方法和利用预测控制进行曲线行走控制的方法, 通过实验确定了控制系统的参数; 改造设计了行走车的行走与操向部分。实现了计算机的行走控制。

英文摘要:

The control system of an agricultural automatic guided vehicle was introduced. It was composed of two parts (software and hardware). The control models were built. The straight line control method was developed based on the linear transformation by using nonlinear theory. The curve control method was obtained by using forecasting control. The control parameters of the system were determined through experiments, and the computer controlling was realized.

[查看全文](#)

[关闭](#)

[下载PDF阅读器](#)

您是第607235位访问者

主办单位: 中国农业工程学会 单位地址: 北京朝阳区麦子店街41号

服务热线: 010-65929451 传真: 010-65929451 邮编: 100026 Email: tcsae@tcsae.org

本系统由北京勤云科技发展有限公司设计