

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 船舶 >> H ∞ 控制理论在舰船姿态控制中的应用研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

H ∞ 控制理论在舰船姿态控制中的应用研究

关键词: **舰船 姿态控制**

所属年份: 2001

成果类型: 应用技术

所处阶段: 初期阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式:

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 哈尔滨工程大学

成果摘要:

舰船横摇姿态运动模型非常复杂, 并且模型参数不确定性非常严重, 同时干扰具有随机性, 传统控制理论所设计的姿态控制系统在某一特定工况及海况下有较好的性能, 但在其它的工况及海况下系统性能急剧下降, 利用H ∞ 控制理论能有效解决由于系统模型和干扰不确定性所带来的鲁棒性和稳定性问题, 尤其对舰船的姿态控制系统的工程设计与应用具有广阔的应用前景, 对与提高系统性能降低能耗, 提高武备系统命中准确率具有重要的意义和使用价值。

成果完成人: 刘胜

[完整信息](#)

行业资讯

- 船舶操纵虚拟现实训练系统
- 单人驾驶台航海信息综合处理...
- “九五”广东省内河运输船型...
- 中小型船舶机舱集控室研究
- 国际标准电子海图导航系统
- 京杭运河山东南段船舶运输拖...
- AIS综合模拟器
- DGPS测绘及纠错系统
- 锚缆动力性态对锚泊系统设计...
- 角谱法定向方法研究

成果交流

推荐成果

- [舰载微波统一测控系统](#) 04-23
- [长寿命高可靠性较高精度挠性...](#) 04-23
- [高速率挠性陀螺仪技术](#) 04-23
- [高精度挠性陀螺仪技术](#) 04-23
- [硅微机械陀螺仪设计技术](#) 04-23
- [掠海地效翼船](#) 04-23
- [地效翼船](#) 04-23
- [光纤陀螺](#) 04-23
- [合成孔径声纳湖试样机](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航 | 常见问题

国家科技成果网

京ICP备07013945号