



[首页](#) [本刊简介](#) [编委会](#) [收录情况](#) [投稿指南](#) [网上订阅](#) [广告指南](#) [兵工学会](#) [联系我们](#)

文章详情

稿件标题: 基于ADAMS和Matlab的陀螺稳定平台 机电联合仿真

稿件作者: 程川, 袁佳, 邢莎, 吴辉, 钟小兵

栏目名称: 基础理论与应用研究

关键词: 陀螺稳定平台; 机电联合仿真; ADAMS; Matlab

文章摘要: 建立了导引头陀螺稳定平台的机械系统和控制系统模型, 并利用ADAMS和Matlab等软件对该机电系统模型在不同的外部载荷与扰动下进行了机电联合仿真; 仿真结果证明了机电联合仿真能够很好地反映系统的特性, 为机电系统的研制、改进提供了重要的参考依据和试验数据。

收录刊物: 2014年05期

稿件基金:

引用本文格式: 程川, 袁佳, 邢莎, 等. 基于ADAMS和Matlab的陀螺稳定平台机电联合仿真 [J]. 四川兵工学报, 2014(5):139-141.
CHENG Chuan, YUAN Jia, XING Sha, et al. Gyro stabilized Platform Based on ADAMS and Matlab [J]. Journal of Sichuan Ordnance, 2014(5):139-141.

浏览次数: 534

下载次数: 540

[免费下载全文](#) [下载PDF阅读器](#)

地址: 重庆市巴南区红光大道69号 重庆理工大学明德楼6楼614室 邮编: 400054
电话: 023-68852703 传真: 023-68852703 邮箱: bqzbgcxb@126.com

您是第 **1832097** 位访问者
[前台管理](#) [工作入口](#)