



[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: 基于提高抗扰性和跟随性能的控制策略研究

稿件作者: 周浩, 徐学武, 黄善忠

栏目名称: 信息科学与控制工程

关键词: 控制模型; 调节器; 变结构控制

文章摘要: 以某舰载武器的位置随动系统为研究对象, 在分析原随动系统的控制模型和仿真结果的基础上, 探讨了通过加载转速反馈、设计转速调节器来重新构造系统控制模型以提高系统输出响应特性, 通过SIMULINK仿真验证上述模型改造效果; 为增强控制系统的抗扰性能, 探讨了应用变结构控制替代位置调节器来提高随动系统的抑扰问题, 通过对变结构控制器的结构设计和参数设置, 获得较好的控制效应; 仿真试验表明: 融合多种控制模式的变结构控制是解决宽域偏差量的重要方法, 而合理的结构设计又会使其成为抗干扰的有力工具。

收录刊物: 2015年09期

稿件基金:

引用本文格式: 周浩, 徐学武, 黄善忠. 基于提高抗扰性和跟随性能的控制策略研究 [J] .四川兵工学报, 2015(9):97-101.
ZHOU Hao, XU Xue wu, HUANG Shan zhong. Control Strategy Study Based on Improving Perturbation Resistance and Tracking Performance of the Servo System [J] Journal of Sichuan Ordnance,2015(9):97-101.

浏览次数: 235

下载次数: 212

[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 1832375 位访问者

[前台管理](#) [工作入口](#)