

### 文章详情

**稿件标题：**基于迭代学习的供输弹系统协调器控制研究

**稿件作者：**胡鑫，靳小军，潘军，赵宇和

**栏目名称：**信息科学与控制工程

**关键词：**迭代学习控制；供输弹系统；协调器；火炮

**文章摘要：**针对某供输弹系统协调器中托弹盘翻入输弹线采用行程开关控制，位置控制精度难以保证，影响到弹丸卡膛一致性的问题，引入迭代学习控制作为位置环控制器，设计了一个控制托弹盘翻入输弹线的永磁同步电机控制系统，仿真结果表明：经过多次迭代学习后，位置控制误差趋于一个稳定值，有利于提高弹丸的卡膛一致性，从而提高火炮射击精度。

**收录刊物：**2015年02期

**稿件基金：**自学习控制在火炮中的应用“‘十二五’兵器预研支撑基金项目”(62201070306)

**引用本文格式：**胡鑫，靳小军，潘军，等.基于迭代学习的供输弹系统协调器控制研究 [J].四川兵工学报，2015(2):95-97.

HU Xin, JIN Xiao jun, PAN Jun, et al.Study on Shell Transfer Arm Controlling of Ramming System Based on Iterative Learning [J]. Journal of Sichuan Ordnance,2015(2):95-97.

**浏览次数：**270

**下载次数：**173

[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 **1833618** 位访问者

[前台管理](#) [工作入口](#)