



| 兵工学报 > > 兵工学报中文刊 > > 基于双模糊控制器的舰炮随动系统跟踪策略研究 作者: 周连全 王小椿 评论

2002年第2期 总第23期(卷) 文章来源: (西安交通大学, 陕西西安, 710049)

基于双模糊控制器的舰炮随动系统跟踪策略研究

2005-2-18 13:33:49 中国兵工学会

摘要: 本文提出了一种基于双模糊控制器的随动系统控制方案, 分析了由双模糊控制器控制的系统的稳定性, 实验结果表明此控制策略十分有效, 如果将双FUZZY与PID结合控制效果更好。

关键词: 模糊控制; 武器随动系统; 稳定性分析; 随动控制

中图分类号: TP273

发布人: admin

发布时间: 2005年2月18日

共有 1304 位读者阅读过此文

- 上篇文章: 复合材料弹性枪架材料设计研究
- 下篇文章: 高炮与防空导弹在近程防空反导中的互补性

□- 本周热门文章	□- 相关文章 随动系统
1. 高炮与防空导弹在近程防空反导中的互补...[]	

[关于我们](#) | [联系我们](#) | [网站声明](#) | [经营业务](#) | [相关链接](#) | [使用帮助](#)



中国兵工学会 版权所有 2003-2004

Copyright All Reserved by China Ordnance Society. 2003-2004