第一图书网, tushu007.com

<<步进电动机伺服控制技术>>

图书基本信息

书名：<<步进电动机伺服控制技术>>

13位ISBN编号：9787030172075

10位ISBN编号：7030172078

出版时间：2006-7

出版时间：科学出版社

作者：史敬灼

页数：203

字数：249000

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：http://www.tushu007.com

内容概要

本书全面、系统地阐明了步进电动机高性能伺服控制装置的设计方法与具体实现技术、反映了步进电动机伺服控制技术的最新进展。
本书内容丰富，深入浅出，主要包括步进电动机的开环驱动、系统仿真、基于遗传算法的模型参数辨识、基于模糊控制的位置伺服技术、基于神经网络的矢量控制位置伺服技术等。
　本书可作为高等院校电动机、自动化、电力电子与电力传动等专业师生的参考书，也可供从事步进电动机驱动装置开发、设计生产的工程技术人员使用。

书籍目录

前言第1章 绪论 1.1 步进电动机的控制 1.2 步进电动机的位置检测 1.3 步进电动机的仿真 1.4 本书的基本结构第2章 步进电动机的驱动技术 2.1 步进电动机开环驱动电路的基本结构 2.2 恒相流驱动 2.3 恒总流驱动 2.4 升频升压驱动 2.5 微步驱动第3章 混合式步进电动机系统的仿真 3.1 混合式步进电动机系统主电路模型 3.2 混合式步进电动机系统驱动电路模型 3.3 仿真结果与分析 3.4 仿真技术应用实例 3.5 步进电动机系统仿真软件第4章 混合式步进电动机模糊控制位置伺服系统 4.1 基于DSP的模糊控制伺服系统结构 4.2 集成位置传感器结构和位置检测原理 4.3 伺服系统模糊控制器的设计 4.4 模糊控制伺服系统的实现第5章 混合式步进电动机的矢量控制 5.1 二相混合式步进电动机的数学模型 5.2 二相混合式步进电动机的矢量控制 5.3 几个相关问题的讨论第6章 混合式步进电动机伺服系统模型参数的辨识 6.1 二相混合式步进电动机的模型参数 6.2 遗传算法在步进电动机模型参数辨识中的应用第7章 混合式步进电动机矢量控制伺服系统 7.1 位置控制器的设计及参考模型的设定 7.2 神经网络调节器的设计和在线实现 7.3 位置反馈信号的处理 7.4 矢量控制伺服系统的实现参考文献

第一图书网, tushu007.com

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:http://www.tushu007.com