

## Optimalna zasnova mehkega krmiljenja enosmernega servopogona v drsnem režimu

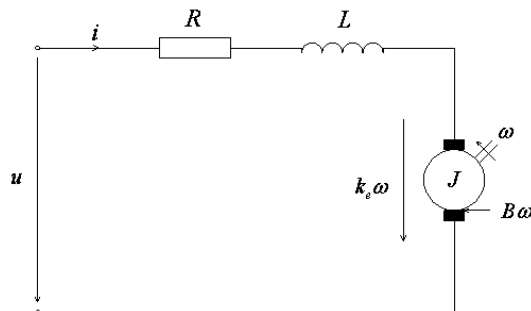
Dragan Antić – Marko Milojković\* – Zoran Jovanović – Saša Nikolić

<sup>1</sup> Univerza v Nišu, Fakulteta za elektroniko, Srbija

*V članku je predstavljen nov krmilnik za optimalno krmiljenje hitrosti enosmernega motorja. Krmilnik uporablja različico mehkega drsnega režima, optimizirano z genetskim algoritmom. Predlagani krmilnik ima več prednosti, med njimi zadovoljivo zmogljivost krmiljenja pri različnih obratovalnih pogojih, hitrejši odziv od običajnih krmilnikov in omejen pojav drhtenja. Simulacije, rezultati eksperimentov in primerjalne analize potrjujejo učinkovitost, odlično zmogljivost in robustnost takega krmilnika za primer enosmernega servomotorja.*

©2010 Strojniški vestnik. Vse pravice pridržane.

**Ključne besede:** krmiljenje v drsnem režimu, krmiljenje z mehko logiko, genetski algoritem, enosmerni motor



Slika 6. Električni model enosmernega motorja