

Yetersiz Eyleyici Mekanik Sistemler için Doğrusal Olmayan Kontrolcü Tasarımı ve Uygulaması

Proje Yürütücüsü: Doç. Dr. Haluk Görgün

- Destek Kaynağı: YTÜ-BAP
- Süresi: 1 yıl
- Bütçe: 20.000TL
- Proje Ortakları: Y.T.Ü.
- Proje Ekibi: Prof. Dr. Galip Cansever

Arş. Grv. Türker Türker, Arş. Grv. Onur Akbatı

Acıklama:

Bu projenin amacı, yetersiz eyleyicili sistemlerin bir kısmı için doğrusal olmayan kontrol yapısı tasarlamak, ve tasarlanan bu genel kontrol yapısını farklı sistemler üzerinde (Ters sarkaç, Pendubot, Acrobot) deneysel anlamda çalıştırmaktır.

