

工程应用技术与实现

基于ARM的半主动悬架递阶控制器设计

鲍可进, 李同亮, 刘成, 吴健勇

(江苏大学计算机科学与通信工程学院, 镇江 212013)

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2007-11-16 接受日期

**摘要** 针对半主动悬架大系统模型的特点, 开发了半主动悬架递阶控制器, 运用大系统递阶控制策略建立了系统的控制结构, 以ARM处理器为核心构筑起悬架控制系统的硬件平台, 设计了包括模糊神经网络子系统和协调优化子程序的系统软件, 调整半主动悬架系统的阻尼系数, 并进行了实车道路试验。结果表明, 该控制器可以满足半主动悬架控制系统的要求。

**关键词** [递阶控制](#) [半主动悬架](#) [ARM](#) [控制器](#)

**分类号** [TP332.3](#)

**DOI:**

通讯作者:

作者个人主页: [鲍可进](#); [李同亮](#); [刘成](#); [吴健勇](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF](#) (141KB)
- ▶ [\[HTML全文\]](#) (0KB)
- ▶ [参考文献\[PDF\]](#)
- ▶ [参考文献](#)

服务与反馈

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中 包含“递阶控制”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
  - [鲍可进, 李同亮, 刘成, 吴健勇](#)