

《船舶控制系统》

图书基本信息

书名：《船舶控制系统》

13位ISBN编号：9787563224913

10位ISBN编号：7563224912

出版时间：2010-11

出版社：大连海事大学出版社

作者：张显库

页数：184

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介以及在线试读，请支持正版图书。

更多资源请访问：www.tushu000.com

《船舶控制系统》

内容概要

《船舶控制系统》能使读者掌握常用的船舶运动和船舶姿态控制的控制特点、系统的组成、系统的设计原则和设计方法、控制系统的分析和综合方法。学习此书后，可以承担船舶运动控制系统的科学研究和工程设计工作。《船舶控制系统》可供交通信息工程及控制、航海科学与技术和控制理论与控制工程专业类的本科生及研究生作为船舶运动控制课程的教材和参考书，还可供船舶运动控制研究和设计人员参考。

《船舶控制系统》

书籍目录

第1章 船舶运动控制及控制装置简介第2章 船舶运动控制的特点第3章 船舶航向保持控制系统3.1 响应型非线性船舶运动数学模型3.2 船舶进出港低速航向保持3.3 船舶转向的鲁棒控制3.4 关于Nomoto模型的进一步思考3.5 用多元非线性回归分析方法预报船舶操纵性指数3.6 基于船舶回转试验计算操纵性指数3.7 大惯性船舶航向保持的改进简捷鲁棒控制3.8 基于李雅普诺夫稳定性的船舶航向保持非线性简化控制第4章 船舶自动舵设计4.1 基于PC / 104的船舶自动舵设计4.2 鲁棒自动舵4.3 基于VB编程的航迹保持显示4.4 基于直接控制的鲁棒神经网络在船舶航向保持中的应用第5章 船舶横摇减摇装置5.1 引言5.2 新型船舶减摇装置5.3 基于船舶回转试验建立横摇响应型数学模型5.4 船舶横摇运动中的混沌及其非线性简捷控制第6章 船舶横摇减摇系统设计6.1 船舶舵鳍联合减摇综述6.2 船舶舵鳍联合减摇控制系统设计第7章 船舶动力定位系统7.1 引言7.2 船舶动力定位系统的船级及传感器7.3 船舶动力定位系统的数学模型7.4 船舶动力定位系统的鲁棒控制器设计第8章 船舶综合运动控制8.1 SWATH航向保持控制8.2 水翼艇纵向运动多变量鲁棒控制第9章 水下潜器的控制9.1 自动生成的神经网络控制器及其在水下潜器中的应用9.2 闭环增益成形算法应用于水下潜器研究第10章 综合船舶监控系统10.1 综合船舶监控系统设计10.2 一种低成本的综合船舶监控系统附录 本书出现的专业术语及其英文对照表

《船舶控制系统》

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：www.tushu000.com