

بيانات عن البحث السادس المقدم للترقية

6				رقم البحث في القائمة المعتمدة
استراتيجية متقدمة للتحكم التنبؤي للسرعة لمحركات الممانعة المتزامنة غير الخطية				عنوان البحث باللغة العربية
Advanced Strategy of Speed Predictive Control for Nonlinear Synchronous Reluctance Motors				عنوان البحث باللغة الانجليزية
Ahmed Farhan, Mohamed Abdelrahem, Christoph M. Hackl, Ralph Kennel, Adel Shaltout and Amr Saleh				أسماء المؤلفين المشاركين بالترتيب
MDPI, Machines			ISSN: 2075-1702	اسم المجلة + رقم المجلد و العدد + ISSN
Volume	8	Issue	3	
Web of science	IF	Scopus	CiteScore/SJR/SNIP	تصنيف المجلة
Q2	tracked for IMPACT FACTOR	Q2	3.2/0.421/1.237	
01 August 2020				تاريخ النشر
10.3390/machines8030044				DOI
البحث مشتق من رسالة الدكتوراة للباحث أحمد فرحان محمد				هل البحث مشتق من رسالة علمية؟
ملخص البحث باللغة العربية:				
<p>للحصول علي استجابة ديناميكية سريعة و اداء عالي و قدرة تتبع جيدة، يتم تطبيق العديد من استراتيجيات التحكم المختلفة علي محركات الممانعة المتزامن (SynRMs). في هذا البحث، تم اقتراح و محاكاة طريقة تحكم متقدمة للتحكم التنبؤي للسرعة لمحرك الممانعة المتزامن غير الخطي بناء علي التحكم التنبؤي لمجموعة التحكم المحدودة. هذه الطريقة المقترحة من التحكم التنبؤي للسرعة تتغلب علي قيود البنية الشائعة الموجودة في التحكم المتجة التقليدي من خلال استخدام استراتيجية جديدة تاخذ في الاعتبار جميع المتغيرات الكهربائية و الميكانيكية من خلال قانون تحكم واحد يسمى دالة التكلفة التي من خلالها نحصل علي الاشارات التبديلية لمحول الطاقة. تعرف خرائط المجال الخاصة بالمحرك بناء علي طريقة العناصر المحددة (FEM) للاخذ في الاعتبار تأثير الاخطية للمحرك. لكي نظهر مميزات التحكم المقترح، يتم تقديم مقارنة عادلة و مميزة للتحكم المقترح و التحكم المتجة (FOC) و التحكم التنبؤي للتيار (CPC) مع استخدام الحلقة الخارجية للتحكم في السرعة. يتم استخدام تحسين سرب الجسيمات (PSO) لحساب جميع القيم الغير معروفة لاستراتيجيات التحكم. المقارنة تشمل تصميم وحدة التحكم و السلوك الديناميكي و المستقر. يتم عرض نتائج المحاكات للتحكمات الثلاثة لاطهار الفوائد والقيود لكل متحكم. تتمتع التحكمات الثلاثة بمزاياها الخاصة و التي تواكب متطلبات المحركات المتقدمة عالية الجودة.</p>				