

杨影 副教授

Yangying_h@163.com

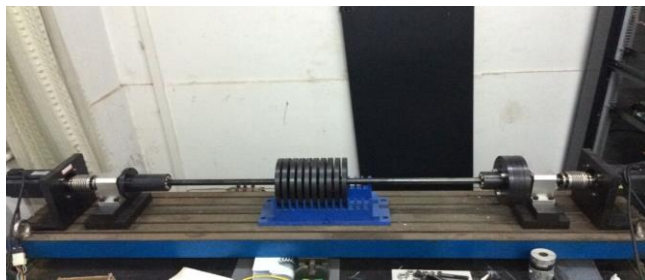
研究方向

■ 高性能伺服控制

- 电流环带宽拓展技术
- 弹性连接伺服系统扭振的机理分析
- 弹性链接伺服系统扭振抑制方法研究
- 伺服系统优化控制

■ 电动汽车牵引控制

- 电动汽车打滑状态感知
- 电动汽车防滑控制模型与高动态控制



成果展示

