

Nghiên cứu ảnh hưởng của việc triển khai dịch vụ GPRS đến dung lượng thoại trong mạng GSM đang khai thác : Luận văn ThS / Nguyễn Thế Ngọc ; Nghd. : TS. Chu Ngọc Anh . - H. : Khoa Công nghệ, 2002 . - 85 tr.

Tóm tắt: Luận văn khái quát cấu trúc mạng GSM, dịch vụ viễn thông GPRS và các cấu trúc, giao diện, giao thức mới, đưa ra những đánh giá bước đầu về ảnh hưởng của việc triển khai dịch vụ GPRS đối với dung lượng thoại trong trường hợp mạng GSM ở Việt Nam và các khuyến nghị sử dụng

MỤC LỤC

LỜI CẢM ƠN.....	1
LỜI CAM ĐOAN	2
DANH MỤC HÌNH VẼ, ĐỒ THỊ.....	5
MỞ ĐẦU.....	8
Chương I - LÝ THUYẾT HỆ ĐIỀU KHIỂN TỰ CÂN BẰNG.....	10
1.1. MÔ HÌNH HỆ CON LẮC NGƯỢC	11
1.1.1 Xây dựng phương trình toán.....	11
1.1.2 Thiết kế mô hình không gian trạng thái cho Hệ con lắc ngược	14
1.2. MÔ HÌNH XE TỰ CÂN BẰNG TRÊN HAI BÁNH	18
1.3. TÌNH ĐIỀU KHIỂN ĐƯỢC CỦA HỆ THÔNG	22
Chương 2 - CẢM BIẾN VI CƠ ĐIỆN TỬ.....	24
2.1. CẢM BIẾN GIA TỐC ADXL202:.....	24
2.1.1 Nguyên tắc đo gia tốc:.....	24
2.1.2 Đặc trưng của cảm biến ADXL202.....	26

2.1.3 Một số khảo sát trên ADXL202	27
2.2. CON QUA Y VI cơ ADXRS150	30
2.2.1 Đặc trưng của Gyroscope ADXRS150.....	31
2.2.2 Một số khảo sát trên cảm biến ADXRS150.....	34
Chương 3 - XỬ LÝ TÍN HIỆU TỪ CẢM BIẾN	37
3.1. THIẾT KẾ BỘ LỌC BÙ ĐỀ XỬ LÝ TÍN HIỆU GÓC NGHIÊNG	37
3.1.1 Thiết kế bộ lọc với cảm biến lý tưởng	39
3.1.2 Thiết kế các bộ lọc với động lực học cảm biến gia tốc:	40
3.2. BỘ LỌC THÍCH NGHI KALMAN	43
3.2.1. Bản chất tính toán của bộ lọc:	43
3.2.2 Bản chất thông kê của bộ lọc.....	45
3.2.3 Khảo sát thuật toán Kalman thông qua ngôn ngữ Matlab	47
3.2.4 Thuật toán Kalman xử lý tín hiệu góc nghiêng	50
3.3. ĐÁNH GIÁ BỘ LỌC BÙ VÀ BỘ LỌC KALMAN.....	52
Chương 4 - MÔ PHỎNG VÀ THỬ NGHIỆM MÔ HÌNH XE HAI BÁNH TỰ CÂN BẰNG	53
4.1. GIỚI THIỆU PHẦN MỀM MÔ PHỎNG 3D: VISUALNASTRAN DESKTOP	55
4.2 THIẾT KẾ MÔ HÌNH XE HAI BÁNH TỰ CÂN BẰNG	55
4.2.1 Các đối tượng của mô hình:	55
4.2.2 Thiết lập thuộc tính đối tượng	56
4.2.3 Thêm tham số điều khiển và đo lường.....	57
4.2.4 Truyền tham số giữa VisualNastran và MatLab	57
4.3. THỬ NGHIỆM XÂY DỰNG XE TỰ CÂN BẰNG TRÊN HAI BÁNH..	59
4.3.1 Kết cấu cơ khí của xe	59
4.3.2 Thực thi phân cứng và phân mềm điều khiển.....	60

KẾT LUẬN	64
DANH MỤC CÁC CÔNG TRÌNH CỦA TÁC GIẢ ĐÃ CÔNG BỐ.....	65
TÀI LIỆU THAM KHẢO	66
PHỤ LỤC.....	69
Phụ lục 1: Chương trình điều khiển viết trên chip PSoC.....	69
Phụ lục 2: Chương trình Matlab khảo sát thuật toán điều khiển LQR.....	76
Phụ lục 3: Chương trình Matlab mô phỏng thuật toán Kalman	78
Phụ lục 4; Chương trình chỉ thị góc nghiêng roll-pitch trên máy tính.....	80