

面向工程应用的控制参数标定界面-使用说明书

- 1) 将 Github 中的“clutch_v2.fig”“clutch_v2.m”“clutchmodel_V2.slx”三个文件下载并保存至同一文件夹内；
- 2) 打开 Matlab，打开 clutch_v2.m 文件并运行，会弹出两个对话框，一个是初始界面（即 clutch_v2.fig），如图 1 所示。另一个是仿真模型。



图 1 初始界面

- 3) 在“参数输入区”可自行输入修改相关参数。
注意：以论文中出现的一汽奔腾 B50 为例：车重限制在 1500-1800kg，坡度限制在 0-2deg，车轮半径最佳范围为 0.317-0.4m，否则程序可能会报错！
- 4) 在“控制参数输入区”输入快速性权重和平顺性权重，之后点击“计算”按钮，即可得到控制参数。

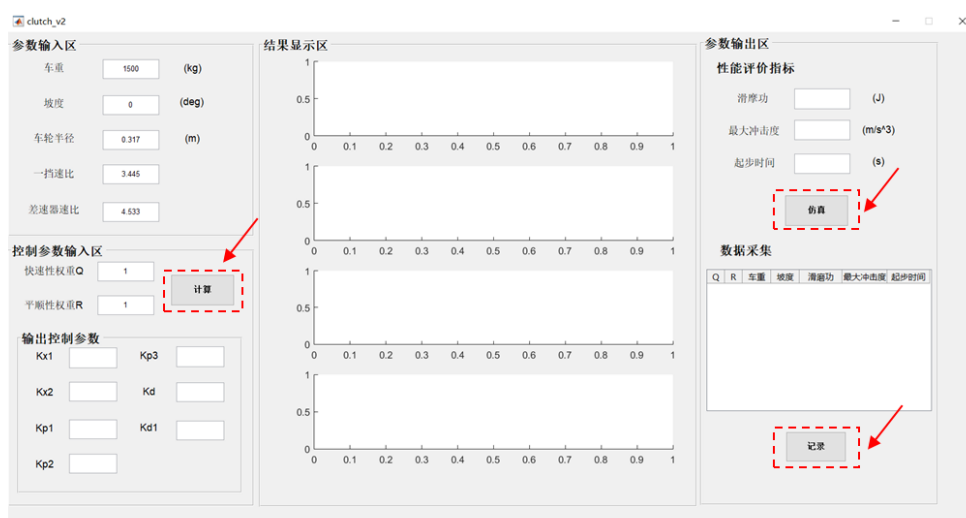


图 2 按钮位置

- 注意：权重值最佳范围是 1-10，最好以整数形式输入。**
- 5) 点击“仿真”按钮，即可得到仿真结果曲线和数据，可通过鼠标的拖拉实现曲线的放大缩小功能。
 - 6) 点击“记录”按钮，可采集该次仿真结果，可多次采集数据以对比效果。