

國立交通大學

機械工程學系

碩士論文

以干擾觀測器補償永磁式線性馬達之鈍齒效應
包含DSP即時多工控制系統之移植

Cogging Force Compensation in Linear-Motor-Driven Motion System
by Using DOB Structure and Porting of DSP-Based Control System



研究生：黃大維

指導教授：李安謙 教授

中華民國九十六年十月