

واژه‌نامه انگلیسی - فارسی

A

Acceleration input	ورودی شتاب
Accelerometer	شتاب سنج
Adaptive control	کنترل تطبیقی
Aileron	شپهر
Analytic function	تابع تحلیلی
Angle condition	شرط زاویه
Angle deficiency	نقص زاویه
Array	آرایه
Armature control	کنترل آرمیچر
Asymptote	مجانب
Asymptotic stability	پایداری مجانبی
Auxillary equation	معادله کمکی

B

Back emf	emf برگشتی
Bandwidth	پهنای باند
Block diagram	دیاگرام بلوکی
Bode	بود
Bode plots	نمودارهای بود
Branch	شاخه
Break-away point	نقطه در شکست
Break frequency	فرکانس شکست
Break-in point	نقطه بر شکست

C

Cascade	متوالی
Causal	علی
Characteristic equation	معادله مشخصه
Clockwise	در جهت حرکت عقربه‌های ساعت
Closed-loop	حلقه - بسته

Cofactor	کوفاکتور
Coil	کویل
Compensation	جبران سازی
Compensator	جبران ساز
Conditional frequency	فرکانس شرطی
Conditionally stable	پایدار شرطی
Conductors	هادیها
Constant M-Circle	دایره M - ثابت
Constant M-Locus	مکان M - ثابت
Continued fractions	کسرهای متوالی
Continuous-time	زمان - پیوسته
Control action	عمل کنترلی
Controlled output	خروجی کنترل شده
Controller	کنترل کننده
Control signal	سیگنال کنترلی
Control surfaces	سطوح کنترلی
Conventional	سنتی
Corner frequency	فرکانس گوشه
Counter clockwise	در جهت عکس حرکت عقربه‌های ساعت
Critical	بحرانی
Critically damped	میرای بحرانی
Curvilinear	منحنی الخط
Cutoff frequency	فرکانس قطع
Cutoff rate	نرخ قطع
D	
Damped natural frequency	فرکانس طبیعی میرا شده
Damping	میرایی

Damping ratio	نسبت میرایی	Field control	کنترل میدان
Decade	دهه	Final value theorem	قضیه مقدار نهایی
Decibel	دسی بل	Flux	فلوی
Delay time	زمان تأخیر	Flyball governor	گاورنر توپ گردان
Desired output	خروجی مطلوب	Forcing function	تابع وادارنده
Digital control	کنترل دیجیتال	Forward path	مسیر پیشرو
Direct polar plot	نمودار قطبی مستقیم	Free response	پاسخ آزاد
Direct transmission	انتقال مستقیم	Frequency response	پاسخ فرکانسی
Discrete-time	زمان - گسسته	Full order observer	رؤیتگر مرتبه کامل
Design	طراحی	Functional dependence	وابستگی تابعی
Disturbance signal	سیگنال اغتشاش	G	
Dominant poles	قطبهای غالب	Gain	بهره
Dynamic	دینامیک	Gain crossover frequency	فرکانس تقاطع بهره
E		Gain margin	حاشیه بهره
Eigenvalue	مقدار ویژه	H	
Elevator	بالابر	Heaviside	هوی ساید
Encirclement	دور زدن	Highpass filter	فیلتر بالاگذار
Energy-storage	نگهدارنده - انرژی	Homogeneous part	قسمت همگن -
Error	خطا	Hurwitz	هرویتز
Error coefficient	ضریب خطا	Hurwitz criteria	معیار هرویتز
Estimated	تخمین زده شده	I	
Estimation	تخمین	Impulse function	تابع ضربه
External description	توصیف خارجی -	Independent state variable	متغیر حالت ناوابسته .
External disturbances	اغتشاشات خارجی	Inductance	هدایت
F		Initial state	حالت اولیه
Fundamental matrix	ماتریس اساسی	Intitial value theorem	قضیه مقدار اولیه
Feedback	فیدبک - فیدبک کردن	Input matrix	ماتریس ورودی
Feedback compensation	جبرانسازی فیدبک	Input node	گره ورودی
Feedback control	کنترل فیدبک	Input-output data	داده‌های ورودی - خروجی
Feedforward control	کنترل پیش خور		

Insignificant poles	فقطهای کم اثر
Intelligent	هوشمند
Intelligent control	کنترل هوشمند
Internal description	توصیف داخلی
Inverse Nyquist plot	

نمودار معکوس نایکوئیست

Inverse unstable	معکوس ناپایدار
------------------	----------------

L

Laplace transform	تبدیل لاپلاس
-------------------	--------------

Linear	خطی
--------	-----

Load	بار
------	-----

Load disturbances	اغتصابات بار
-------------------	--------------

Load impedance	امپدانس بار
----------------	-------------

Log magnitude	لگاریتم دامنه
---------------	---------------

Loop	حلقه
------	------

Loop gain	بهره حلقه
-----------	-----------

Low pass filter	فیلتر پایین‌گذر
-----------------	-----------------

M

Magnitude	دامنه
-----------	-------

Magnitude condition	شرط دامنه
---------------------	-----------

Mason's gain formula	فرمول بهره میسن
----------------------	-----------------

Maximum overshoot	فراجهش حداکثر
-------------------	---------------

Minimal realization	تحقق می‌نیمال
---------------------	---------------

Minimum phase	می‌نیمم فاز
---------------	-------------

Mixed node	گره مخلوط
------------	-----------

Modern control	کنترل مدرن
----------------	------------

Motor shaft	شفت موتور
-------------	-----------

Multiplicity	تعدد
--------------	------

Multivariable control	کنترل چند متغیره
-----------------------	------------------

N

Natural frequency	فرکانس طبیعی
-------------------	--------------

Negative feedback	فیدبک منفی
-------------------	------------

Nichols chart	چارت نیکولز
---------------	-------------

Node	گره
------	-----

Noncausal	غیر علی
-----------	---------

Nonlinear	غیرخطی
-----------	--------

Nonminimum phase	غیر می‌نیمم فاز
------------------	-----------------

Nonsingular	ناویژه
-------------	--------

Nontouching loops	حلقه‌های مجزا
-------------------	---------------

N-th order system	سیستم مرتبه n ام
-------------------	------------------

Nyquist	نایکوئیست
---------	-----------

Nyquist contour	مسیر نایکوئیست
-----------------	----------------

Nyquist plot	نمودار نایکوئیست
--------------	------------------

O

Observability	ماتریس رؤیت‌پذیری
---------------	-------------------

Observable	رؤیت‌پذیر
------------	-----------

Observation error	خطای رؤیت
-------------------	-----------

Observer	رؤیتگر
----------	--------

Observer matrix	ماتریس رؤیتگر
-----------------	---------------

Octave	اوکتاو
--------	--------

Offset	افست
--------	------

Open-loop	حلقه - باز
-----------	------------

Operating point	نقطه کار
-----------------	----------

Order	مرتبه
-------	-------

Output node	گره خروجی
-------------	-----------

Output matrix	ماتریس خروجی
---------------	--------------

Overdamped	میرای شدید
------------	------------

Overshoot	فراجهش
-----------	--------

P

Parabolic error constant	ثابت خطای سهموی
Parabolic function	تابع سهموی
Parallel	موازی
Path	مسیر
Path gain	بهره مسیر
Peak resonance	تشدید ستیغ
Peak time	زمان ستیغ
Phase	فاز
Phase crossover frequency	فرکانس تقاطع فاز
Phase lag	پس فاز
Phase lag-lead	پس - پیش فاز
Phase lead	پیش فاز
Phase margin	حاشیه فاز
Phase shift	انتقال فاز
Phasor diagram	دیاگرام فازور
Physical variables	متغیرهای فیزیکی
Pitch	فراز
Plant	دستگاه
Polar plot	نمودار قطبی
Pole	قطب
Pole placement	جایابی قطب
Pole-zero cancellation	حذف قطب - صفر
Polynomial function	تابع چند جمله‌ای
Process	فرایند
Proper	سره، معمول
Proportional- Derivative	تناسبی مشتقی
Proportional- Integral	تناسبی انتگرال

R

Ramp error constant	ثابت خطای شیب
Ramp function	تابع شیب
Random	تصادفی
Random noise	نویز تصادفی
Realization	تحقق
Reconstruction	بازسازی
Reduced- order observer.	رویتگر مرتبه کاهش یافته
Reference input	ورودی مرجع
Regulator	رگلاتور
Relative damping ratio	نسبت میرایی نسبی
Resonant frequency	فرکانس تشدید
Resonant peak	ستیغ تشدید
Response	پاسخ
Rise time	زمان صعود
Robust	مقاوم
Root contours	مسیرهای ریشه
Root locus	مکان ریشه
Routh array	آرایه روث
Routh criteria	معیار روث
Rudder	سکان
S	
Semilog paper	کاغذ نیمه لگاریتمی
Sensitivity	حساسیت
Series	سری
Series compensation	جبران‌سازی سری
Servo	سرو
Servomechanism	سرو مکانیزم
Set-point	نقطه نشاند

Settling time	زمان استقرار
Signal flow graph	نمودار گذر سیگنال
Singular	ویژه
Sink	سینک
Sinusoidal function	تابع سینوسی
Solenoid	سولنوئید
Source	منبع
Spiral	حلزونی
Spirule	اسپایرول
Stability	پایداری
Stabilization	پایدارسازی
State	حالت
State controllable	کنترل پذیر حالت
State feedback	فیدبک حالت
State matrix	ماتریس حالت
State space	فضای حالت
State transition matrix	ماتریس انتقال حالت
State uncontrollable	کنترل ناپذیر حالت
State variable	متغیر حالت
State vector	بردار حالت
Steady-state error	خطای حالت ماندگار
Steady-state response	پاسخ حالت ماندگار
Step-error constant	ثابت خطای پله
Step function	تابع پله
Strictly proper	اکیداً سره، اکیداً معمول
Summing point	نقطه جمع
Super position principle	اصل جمع آثار
System identification	شناسایی سیستم
System order	مرتبه سیستم
System type	نوع سیستم

T

Take-off point	نقطه خروج
Time constant	ثابت زمانی
Time delay	تأخیر زمانی
Time delayed	تأخیر دار
Time domain	حوزه زمان
Time invariant	تغییر ناپذیر با زمان
Time varying	تغییر پذیر با زمان
Thrust	پیشرانه
Tolerance	تولرانس
Torsional spring constant	ثابت فنر پیچشی
Torque	گشتاور
Transfer function	تابع تبدیل
Transient response	پاسخ گذرا
Transmittance	انتقال

U

Uncertainty	نامعینی
Undamped	میراننده
Underdamped	میرای ضعیف
Unit ramp input	ورودی شیب واحد
Unit step	پله واحد
Unknown system	سیستم ناشناخته
Unstable	ناپایدار

V

Velocity input	ورودی سرعت
----------------	------------

Z

Zero	صفر
Zero input response	پاسخ ورودی صفر
Zero state response	پاسخ حالت صفر
Ziegler-Nichols	زیگلر - نیکولز