

短文

多变量解耦极点配置组合自校正前馈控制器

邓自立,黄先日

黑龙江大学应用数学研究所,哈尔滨

收稿日期 1989-9-5 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文提出了一种新的多变量解耦极点配置自校正前馈控制器,它具有使伺服跟踪性能和随机调节性能两者均优的组合自校正特性. 仿真例子说明了其有效性.

关键词 [多变量系统](#) [前馈](#) [解耦](#) [极点配置](#) [组合自校正控制器](#)

分类号

Multivariable Decoupling Pole Placement Combined Self-Tuning Feedforward Controller

Deng Zili,Huang Xianri

Institute of Applied Mathemastics,Heilongjiang University

Abstract

This paper presents a new multivariable decoupling pole placement self-tuning feedforward controller which has the combined self-tuning behaviour that the performances of servo-tracking and stochastic regulation are satisfied simultaneously. Simulation example shows the effectiveness of the proposed controller.

Key words [Multivariable system](#) [feedforward](#) [decoupling](#) [pole placement](#) [combined self-tuning controller](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 邓自立;黄先日

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(278KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献\[PDF\]](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [复制索引](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中 包含“多变量系统”的 相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [邓自立](#)

· [黄先日](#)