

论文与报告

二维可分Roesser模型的模能控(观)性

邹云,杨成梧

华东工学院自动化系,南京

收稿日期 1989-11-20 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文讨论了二维可分Roesser模型(RM)的模能控(观)性的判定问题, 得出了相应的充要条件和数值稳定的算法, 同时给出了该算法具有数值鲁棒性的充要条件和算法累积误差最大容许上界的显式估计, 最后对二维可分RM的模能观性在状态空间中给出了一种几何解释.

关键词 [多维系统](#) [能控性](#) [线性系统](#)

分类号

On the Model Controllability and Model Observability of 2-D Separable Roesser Model

Zou Yun, Yang Chengwu

East China Institute of Technology, Nanjing

Abstract

In this paper, we discuss the numerical algorithms for testing the model controllability and model observability of 2-D separable Roesser Model (RM). A number of necessary and sufficient criteria and a corresponding numerically stable algorithm are presented, and at last a geometric explanation in state space for model observability of separable RM is given.

Key words [2-D systems](#) [linear systems](#) [controllability](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 邹云; 杨成梧

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(427KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(OKB\)](#)

▶ [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“多维系统”的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [邹云](#)

· [杨成梧](#)