

短文

## 中立时滞LPV系统基于观测器的控制器设计

[段玉波](#) [袁伟](#) [王俊玲](#)

(大庆石油学院电气信息工程学院 163318)

**Abstract** 研究一类中立时滞线性参数变化系统的基于观测器的控制问题. 采用Lyapunov方法, 提出了系统的时滞相关稳定性条件, 设计了增益调度控制器和状态观测器. 利用参数线性矩阵不等式, 将控制器存在的充分条件转化为凸优化问题. 最后通过数值仿真验证了所提出方法的可行性.

**Keywords** [线性参数变化系统](#) [线性矩阵不等式](#) [中立时滞](#) [增益调度观测器](#)

收稿日期 2005-9-28 修回日期 2006-3-10

通讯作者 段玉波 [jun\\_ling2003@yahoo.com.cn](mailto:jun_ling2003@yahoo.com.cn)

DOI 分类号 TP13