



基于鲁棒控制Lyapunov 函数的非线性预测控制

杨国诗¹, 薛美盛²

1. 安徽省淮南师范学院
2. 中国科学技术大学自动化系

Nonlinear predictive control based on robust control Lyapunov function

[摘要](#)[图/表](#)[参考文献 \(0\)](#)[相关文章 \(15\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn