



## 一种基于即时学习的非线性系统滑模预测控制方法

李庆良

空军工程大学导弹学院

Sliding mode predictive control for nonlinear systems based on lazy learning

[摘要](#)[图/表](#)[参考文献 \(0\)](#)[相关文章 \(7\)](#)

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