

非线性MIMO系统;自适应模糊控制;鲁棒控制;观测器;不确定性, 基于观测器的非线性互连系统的自适应模糊控制 非线性MIMO系统;自适应模糊控制;鲁棒控制;观测器;不确定性,



118年12月11日 星期二 首页 期刊介绍 编委会 投稿须知 稿件流程 期刊订阅 联系我们 留言板 English

控制与决策 2009, Vol. 24 Issue (7): 966-972 DOI:

论文

最新目录| 下期目录| 过刊浏览| 高级检索

[an error occurred while processing this directive][an error occurred while processing this directive]

基于观测器的非线性互连系统的自适应模糊控制

康强;王伟

大连理工大学信息与控制研究中心 16024

摘要 图/表 参考文献(0) 相关文章(15)

全文: [PDF](#) (692 KB) [HTML](#) (1 KB)
 输出: [BibTeX](#) | [EndNote](#) (RIS) [背景资料](#)

摘要
 针对一类不确定非线性MIMO互连系统,提出一种自适应模糊控制算法.通过设计观测器来估计系统的状态,因此不要求假设系统的状态是可测的.给出的自适应律只对不确定界进行在线调节,从而大大减轻了在线计算负担.该算法能够保证闭环系统的所有信号是一致有界的,并且跟踪误差指数收敛到一个小的零邻域内.仿真结果表明了算法的可行性.

关键词 : 非线性MIMO系统;自适应模糊控制;鲁棒控制;观测器;不确定性)" href="#">非线性MIMO系统;自适应模糊控制;鲁棒控制;观测器;不确定性

收稿日期: 2008-10-07

ZTFLH: TP273

通讯作者: 王伟

引用本文:
 康强,王伟. 基于观测器的非线性互连系统的自适应模糊控制[J]. 控制与决策, 2009, 24(7): 966-972.

链接本文:
<http://www.kzyjc.net:8080/CN/> 或 <http://www.kzyjc.net:8080/CN/Y2009/V24/I7/966>

服务
 把本文推荐给朋友 基于观测器的非线性互连系统的自适应模糊控制”的文章,特向您推荐.请打开下面的网址:
<http://www.kzyjc.net:8080/CN/abstract/abstract9532.shtml>
 name="neirong">
 ▶加入我的书架
 ▶加入引用管理器
 ▶E-mail Alert
 ▶RSS

作者相关文章
 ▶康强
 ▶王伟

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 51La