

全程滑模; 离散趋近律; 抖振; B u c k 变换器," /> Buck变换器的离散时间全程滑模控制" /> Buck变换器的离散时间全程滑模控制" /> 全程滑模; 离散趋近律; 抖振; B u c k 变换器," />



控制与决策

Control and Decision



[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 (9): 1380-1384 DOI:

短文

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

[«« 前一篇](#) | [后一篇 »»](#)

Buck变换器的离散时间全程滑模控制

郑 艳, 高 哲, 郭为安

东北大学信息科学与工程学院, 沈阳110004

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献 \(0\)](#)

[相关文章 \(3\)](#)

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