

短文

非线性PID控制器

韩京清

中国科学院系统科学研究所

收稿日期 1992-3-11 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文利用非线性跟踪-微分器和非线性组合方式来改进经典PID调节器以提高其适应性和鲁棒性.

关键词 [非线性控制](#) [跟踪-微分器](#) [非线性PID控制器](#)

分类号

Nonlinear PID Controller

Han Jingqing

Institute of Systems Science, Academia Sinica

Abstract

In the paper, by using the nonlinear Tracking-Differentiator and nonlinear combination, we improve the classical PID regulator in order to enhance its adaptability and robustness.

Key words [nonlinear control](#) [Tracking-Differentiator](#) [nonlinear PID controler](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 [韩京清](#)

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(273KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献\[PDF\]](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [复制索引](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中包含“非线性控制”的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [韩京清](#)