

短文

非线性系统预测控制的多模型方法

席裕庚,王凡

上海交通大学自动化研究所,上海

收稿日期 1994-10-18 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文在非线性系统的线性化多模型基础上,引入多模型参考轨迹逼近期望轨迹,提出了一种非线性系统预控制的多模型方法.仿真结果表明,这种方法是有效的.

关键词 [预测控制](#) [非线性系统](#) [多模型](#)

分类号

Nonlinear Multi-Model Predictive Control

Xi Yugeng, Wang Fan

Institute of Automation, Shanghai Jiao Tong University, Shanghai

Abstract

Based on multi-linear-model representation of nonlinear systems, multimodel reference trajectories are introduced to approximate desired trajectory. A multi-model predictive control scheme is proposed for nonlinear systems. The effectiveness of the proposed method is demonstrated by simulation results.

Key words [Predictive control](#) [nonlinear system](#) [multi-model](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 [席裕庚;王凡](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF\(449KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [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“预测控制”的相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
 - [席裕庚](#)
 - [王凡](#)