



基于干扰观测器的SWATH船运动非线性预测控制

梁利华¹, 王保华¹, 贾鹤鸣²

1. 哈尔滨工程大学
2. 东北林业大学

Nonlinear predictive control of SWATH ship motions with disturbance observer

LIANG Li-hua¹, WANG Bao-hua¹, JIA He-ming²

1. 哈尔滨工程大学自动化学院, 哈尔滨150001
2. 东北林业大学机电工程学院, 哈尔滨150040

[摘要](#) | [图/表](#) | [参考文献\(16\)](#) | [相关文章\(15\)](#)