

论文

多变量系统的基于矩阵 $K_{\{P\}}=LDU$ 分解的鲁棒模型参考自适应控制

解学军, 张正强

曲阜师范大学自动化研究所, 曲阜 273165

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要 本文针对具有未建模动态的多变量系统,研究了基于高频增益矩阵 $K_{\{P\}}=LDU$

分解的鲁棒直接型模型参考自适应控制问题,严格地分析了闭环系统的稳定性

和鲁棒性.

关键词 [鲁棒模型参考自适应控制](#) [多变量系统](#) [未建模](#)

分类号

Robust Model Reference Adaptive Control Using Matrix Factorization For Multivariable Systems

Xie Xuejun, Zhang Zhengqiang

Institute of Automation, Qufu Normal University, Qufu 273165

Abstract In this paper, for multivariable systems with unmodeled dynamics, the problem of robust direct model reference adaptive control using high frequency gain matrix $K_{\{P\}}=LDU$ factorization is studied, and the stability and robustness of the closed-loop system are analyzed rigorously.

Key words [RMRAC](#) [multivariable systems](#) [unmodeled dynamics](#) [high-frequency gain matrix](#) [LDU factorization](#)

DOI:

通讯作者

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(397KB\)](#)

▶ [HTML全文\(0KB\)](#)

▶ [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 “鲁棒模型参考自适应控制” 的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [解学军](#)

· [张正强](#)