

实际问题研讨

互质因子摄动下的最优鲁棒稳态跟踪控制器设计

[胡丽敏](#) [李昇平](#) [谢志强](#)

(汕头大学工学院)

Abstract 研究了存在未知外部干扰时的互质因子摄动系统的鲁棒稳态追踪问题. 利用 Youla 参数化方法, 提出了一个最坏情况稳态绝对误差的精确计算公式. 该公式使得最优稳态跟踪控制器设计问题等价于保证系统鲁棒稳定时 e_1 的最优鲁棒控制器设计问题.

Keywords [互质因子摄动](#); [最优鲁棒控制器](#); [最优稳态跟踪](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP273