

论文与报告

基于边界建模的鲁棒控制方法

张珩, 疏松桂

中国科学院自动化研究所, 北京

收稿日期 1989-3-1 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文运用边界建模思想, 提出了含不确定性因素线性系统的鲁棒控制设计的新方法. 文中给出了不确定性系统时域边界模型的定义. 对于受控系统在很弱的时域假设下, 通过模型化边界定量地限制出一类未知过程, 并据此构造出鲁棒控制策略.

关键词 [系统鲁棒性](#) [鲁棒控制](#) [边界建模](#)

分类号

Bounded Modeling-Based Approach for Robust Control

Zhang Heng, Shu Songgui

Institute of Automation, Academia Sinica

Abstract

In this paper, a new approach for robust control of linear systems with uncertainties is proposed based on bounded modeling. Under rather weak assumptions in time-domain, bounded model is used to quantitatively construct knowledge of the uncertain plant to be controlled and then to determine robust control.

Key words [System robust](#) [robust control](#) [bounded modeling](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 [张珩; 疏松桂](#)

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(402KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [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“系统鲁棒性”的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [张珩](#)

· [疏松桂](#)