

论文与报告

摄动系统的多回路鲁棒控制

戴连奎, 吕勇哉

浙江大学工业控制研究所, 杭州

收稿日期 1989-12-28 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文针对动态特性未知的参数摄动系统, 研究了多回路鲁棒控制问题. 在摄动系统开环稳定的假设下, 证明了控制问题存在解的充分必要条件, 并提出了相应的控制器参数在线综合算法.

关键词 [摄动系统](#) [分散鲁棒控制](#) [多回路控制结构](#) [鲁棒性](#)

分类号

Robust Control of Perturbed Systems Using Multiloop Tuning Regulators

Dai Liankui, Lu Yongzai

Zhejiang University, Hangzhou

Abstract

This paper addressed the problem of determining a robust multiloop controller for a parameter-perturbed system with unknown process dynamics. For a perturbed system being openloop stable, the necessary and sufficient conditions for a solution to the exist of the problem have been obtained. The robust multiloop controller can be synthesized by "on line" tuning approach.

Key words [Parameter-perturbed system](#) [decentraalized robust control](#) [multiloop control structure](#) [robustness](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 [戴连奎; 吕勇哉](#)

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(503KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [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“摄动系统”的 相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [戴连奎](#)

· [吕勇哉](#)