

短文

不确定广义双线性系统的鲁棒镇定

兰奇逊, 梁家荣, 高许岗

1. 广西大学数学与信息科学学院 南宁 530004

2. 平顶山工学院 平顶山 467001

3. 广西大学计算机与电子信息学院 南宁 530004

4. 南京理工大学电子工程与光电技术学院 南京 210094

收稿日期 2007-1-30 修回日期 2007-5-9 网络版发布日期 接受日期

摘要

针对带有不确定参数的广义双线性系统的鲁棒镇定问题进行研究, 其中不确定参数是时变且范数有界的. 本文的目的是设计状态反馈控制器, 使得对所有满足条件的不确定参数闭环系统都是渐近稳定的. 通过引入广义二次稳定的概念、采用 Lyapunov 方法, 分别给出了不确定广义双线性系统在两种不同情形下可镇定的充分条件; 此外, 两个数值例子分别说明了两种设计方法的有效性和合理性.

关键词 [广义双线性系统](#) [不确定性](#) [鲁棒镇定](#) [二次稳定性](#) [渐近稳定性](#)

分类号 [TP13](#) [O231](#)

Robust Stabilization for Singular Bilinear Systems with Uncertainty

LAN Qi-Xun, LIANG Jia-Rong, GAO Xu-Gang

1. School of Mathematics and Information Science, Guangxi University, Nanning 530004

2. Pingdingshan Institute of Technology, Pingdingshan 467001

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(220KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(OKB\)](#)

▶ [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](#)

相关信息

▶ [本刊中包含“广义双线性系统”的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [兰奇逊](#)

· [梁家荣](#)

· [高许岗](#)

