

论文与报告

AUV深度的模糊神经网络滑模控制

[汪伟](#) [边信黔](#) [王大海](#)

(哈尔滨工程大学动力与核能工程学院)

Abstract 本文设计了一个模糊神经网络滑模变结构控制器,通过模糊神经网络对滑模控制律的控制增益进行在线调整,并在海浪干扰条件下,用此控制器对AUV进行深度控制.仿真结果验证了该智能控制方法具有很好的控制性能和鲁棒性.

Keywords [AUV](#); [模糊神经网络](#); [滑模控制](#); [航深](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24