

短文

## 线性广义系统的迭代学习控制

[朴凤贤](#) [张庆灵](#)

(东北大学系统科学研究所 沈阳 110004)

**Abstract** 针对线性时不变广义系统的迭代学习控制问题, 利用时间加权范数性质, 通过 Frobenius 范数给出广义系统在D型和PD型闭环学习律作用下系统的实际输出轨迹逐渐逼近理想输出轨迹的充分条件, 并指出在D型闭环学习律的基础上加上P型闭环学习律不影响控制系统的收敛性, 但可以改变系统的性能. 仿真算例说明了该方法的有效性.

**Keywords** [广义系统](#) [迭代学习控制](#) [学习律](#) [收敛](#)

收稿日期 2005-12-5 修回日期 2006-2-16

通讯作者 朴凤贤 [fxpiao\\_ln@126.com](mailto:fxpiao_ln@126.com)

DOI 分类号 TP13