控制与决策 2006年 第8期：932

ISSN 1001-0920
CN 21-1124/TP

相关文章(无)<<<

[PDF全文]

[HTML全文]

发表评论

查看评论

短文

一类复杂系统的自适应控制

张颖伟 周玮 刘建昌 张嗣瀛

(东北大学信息科学与工程学院 沈阳 110004)

Abstract 对于具有相似性的一类不确定复杂系统E 应用高阶神经网络逼近各个子系统的互联项，设计了控制器，即提出了难以解决的互联项问题的高阶神经网络表示方法.该方法通过在线调节神经网络的权值来确保闭环系统的稳定性.由于复杂系统的结构相似性,降低了控制器设计过程中的计算量，使得工程上较易实现.仿真算例表明了所提出方法的有效性.

Keywords 高阶神经网络 相似复杂系统 鲁棒自适应控制

收稿日期 2005-6-14 修回日期 2006-1-14

通讯作者 张颖伟 zhang_yingwei2001@yahoo.com.cn

DOI 分类号 TP13