

论文

活套高度和张力系统的神经网络自适应解耦控制

[李伯群](#) [张克君](#) [傅剑](#) [孙一康](#)

(北京科技大学信息工程学院 北京 100083)

Abstract 通过对活套系统动态耦合过程的分析,在工作点附近,以实际热轧现场数据为依据,建立控制对象的动态数学模型.提出了BP-RBF神经网络自适应控制策略以减弱系统的耦合影响,证明了所设计的控制器能确保闭环系统渐近稳定.最后的仿真结果验证了本算法的有效性,表明解耦后的活套控制系统可获得更好的控制效果.

Keywords [活套系统](#) [建模](#) [解耦](#) [渐近稳定性](#)

收稿日期 2004-12-7 修回日期 2005-5-10

通讯作者 李伯群

DOI 分类号