

综论与介绍

迭代学习控制理论的发展动态

[张丽萍](#) [杨富文](#)

(福州大学机械工程系)

Abstract 迭代学习控制(ILC)适合于具有某种重复运动(运行)性质的被控对象,可实现有限时间区间上的完全跟踪任务. 本文综述了迭代学习控制的基本内容和最新发展动态,对迭代学习控制的基本理论进行了分类研究,并讨论其存在的问题和发展趋势.

Keywords [迭代学习控制](#); [跟踪误差](#); [收敛性](#); [综述](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS:TP13