

论文与报告

切换系统的稳定性及镇定控制器设计

[翟长连](#) [何苇](#) [吴智铭](#)

(上海交通大学自动化系)

Abstract 由稳定子系统构成的切换系统经无限次切换可能产生不稳定, 本文利用李亚谱诺夫函数法, 给出了确保由微分方程和差分方程描述的切换系统渐近稳定的充分条件, 在此基础上给出了不受切换条件限制的, 但能使切换系统渐近稳定的镇定控制器设计方法, 该方法简单且易实现, 并以一个例子作了说明.

Keywords [切换系统](#); [稳定性](#); [控制器](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP13