

论文与报告

直接多模型自适应控制器设计——LMI方法

[李晓理](#) [王书宁](#)

(清华大学)

Abstract 本文将线性矩阵不等式(LMI)方法引入直接多模型自适应控制, 将直接多模型控制器的设计过程转化为求解线性矩阵不等式的可行解问题, 同时给出在不同不确定参数范围内的多个状态反馈控制器, 并由此构成直接多模型自适应控制器. 同时将直接多模型自适应控制推广到多输入多输出被控对象的设定值跟踪问题, 并给出稳定性分析结果.

Keywords [线性矩阵不等式; 直接多模型自适应控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP13