

研究通讯

基于滑模产生条件的模糊滑模控制及其稳定性分析

[傅春](#) [谢剑英](#)

(上海交通大学自动化系)

Abstract 通过将表示滑模运动特征的代数值作为模糊系统的一维输入, 本文简化了模糊滑模控制的系统结构, 从根本上消除了规则的组合爆炸, 并针对一类特定系统进行了稳定性分析. PM同步电机位置伺服控制的仿真表明了这种控制算法的有效性和简便性.

Keywords [模糊滑模控制](#); [滑模产生条件](#); [同步电机](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP13