



不确定非线性系统的自适应反推高阶终端滑模控制

王坚浩¹, 胡剑波²

1. 陕西省西安市空军工程大学工程学院研管大队学员十一队
2. 西安空军工程大学工程学院六系

Adaptive backstepping high-order terminal sliding mode control for uncertain nonlinear systems

[摘要](#) [图/表](#) [参考文献\(12\)](#) [相关文章\(0\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京瑞格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn