

<<复杂系统自适应鲁棒控制>>

图书基本信息

书名：<<复杂系统自适应鲁棒控制>>

13位ISBN编号：9787561220450

10位ISBN编号：7561220456

出版时间：2005-1

出版时间：西北工业大学出版社

作者：王文庆

页数：192

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

<<复杂系统自适应鲁棒控制>>

内容概要

本书关于复杂系统分析与控制的一部专著，系统地总结了作者近年来的主要研究成果。书中针对一类具有代表性的非线性、不确定、复杂控制系统，采用Lypunov方法与模糊逻辑系统相结合的手段，应用自适应控制思想，系统而全面地讨论了被控系统的状态反馈镇定、输出反馈镇定、状态观测器设计、输出跟踪控制设计，以及基于语言信息的复杂系统非精确建模与控制等问题，并采用结构化的分析设计思想，给出了被控系统的闭环控制结构图，以及设计结果验证算例（实例）的Simulink仿真结构图，理论分析与仿真试验紧密相结合，易于在工程实际中应用。

<<复杂系统自适应鲁棒控制>>

作者简介

王文庆，1964年生，1987年毕业于西安建筑科技大学，获工学学士学位；1993年在该校研究生毕业，获工学硕士学位；2003年毕业于西北工业大学系统工程专业，获工学博士学位；2004年进入西安交通大学控制科学与技术博士后流动站进行博士后研究工作。

研究方向主要包括：复杂系统结构分析与控制，信息系统的分析、设计与开发等。

<<复杂系统自适应鲁棒控制>>

书籍目录

第1章 绪论 1.1 复杂系统与复杂系统鲁棒控制研究概况 1.2 本书的主要内容及结构编排第2章 模糊逻辑系统基础 2.1 模糊集合与模糊逻辑的基本概念 2.2 模糊逻辑系统的概念及分类 2.3 具有模糊产生器及模糊消除器的模糊逻辑系统的描述与分析第3章 复杂控制系统状态反馈镇定 3.1 引言 3.2 系统描述 3.3 状态反馈集中自适应鲁棒控制器设计 3.4 状态反馈分散自适应鲁棒控制器设计 3.5 一类具有相似结构的复杂系统自适应鲁棒控制器设计 3.6 仿真研究第4章 复杂控制系统输出反馈分散镇定 4.1 引言 4.2 系统描述 4.3 输出反馈分散自适应鲁棒控制器设计 4.4 仿真研究第5章 复杂控制系统自适应状态观测器设计 5.1 引言 5.2 系统描述 5.3 自适应状态观测器设计 5.4 仿真研究第6章 复杂控制系统分散自适应跟踪控制器设计 6.1 引言 6.2 系统描述 6.3 分散自适应输出跟踪鲁棒控制器设计 6.4 仿真研究第7章 复杂相似系统分散全息控制设计 7.1 引言 7.2 系统的相似性描述 7.3 匹配系数和模糊逻辑系统描述 7.4 稳定控制器设计 7.5 跟踪控制器设计 7.6 仿真研究 7.7 结论第8章 总结与展望参考文献

<<复杂系统自适应鲁棒控制>>

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介, 请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>