

<<非线性系统的鲁棒控制及应用>>

图书基本信息

书名：<<非线性系统的鲁棒控制及应用>>

13位ISBN编号：9787111156413

10位ISBN编号：7111156412

出版时间：2005-1

出版时间：机械工业出版社

作者：吴忠强

页数：252

字数：220000

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>

<<非线性系统的鲁棒控制及应用>>

内容概要

本书是关于非线性系统模糊鲁棒控制方面的一部专著。

全书共分9章。

第1章为绪论。

第2章为预备知识。

第3章研究了非线性系统稳定模糊控制器设计问题。

第4章研究了非线性系统的两种变结构控制方案。

第5章研究了非线性系统基于T-S模型的鲁棒控制问题。

第6章研究了非线性系统自适应鲁棒稳定控制与跟踪控制问题。

第7章研究了基于T-S模型的混沌系统控制、同步及保密通信问题。

第8章研究了非线性时滞系统的稳定模糊控制问题。

第9章介绍了模糊动态模型在实际系统中的应用。

本书适合控制等相关专业研究生和高年级本科生作为参考书，也可供有关专业的科技人员参考。

<<非线性系统的鲁棒控制及应用>>

书籍目录

《电气自动化新技术丛书》序言第4届《电气自动化新技术丛书》编辑委员会的话前言第1章 绪论 1.1 引言 1.2 模糊控制存在的问题 1.3 模糊-神经和软计算 1.4 模糊控制系统的稳定性分析与综合研究现状 1.5 本书的安排第2章 预备知识 2.1 Mamdani模糊模型 2.2 Sugeno模糊模型 2.3 Tsukamoto模糊模型 2.4 非线性系统的T-S模糊建模 2.5 本章小结第3章 非线性系统稳定模糊控制器设计 3.1 采用CDF法的模糊控制器设计 3.2 离散模糊系统的控制器与观测器设计 3.3 本章小结第4章 非线性系统的两种变结构控制方案 4.1 非线性系统变结构控制方案一 4.2 非线性系统变结构控制方案二 4.3 本章小结第5章 非线性系统基于T-S模型的鲁棒控制 5.1 非线性系统的一种鲁棒控制方案 5.2 基于T-S模型的鲁棒H控制 5.3 采用并行分配补偿法的H控制器设计 5.4 倒立摆系统的控制研究 5.5 本章小结第6章 非线性系统的自适应鲁棒稳定控制与跟踪控制 6.1 非线性系统的原数自适应变结构控制 6.2 非线性系统的自适应鲁棒跟踪控制 6.3 本章小结第7章 基于T-S模型的混沌系统控制、同步及保密通信第8章 非线性时滞系统的稳定模糊控制第9章 模糊动态模型的应用附录结束语参考文献

<<非线性系统的鲁棒控制及应用>>

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>