

《自适应控制理论及应用》

图书基本信息

书名：《自适应控制理论及应用》

13位ISBN编号：9787561218754

10位ISBN编号：7561218753

出版时间：2005-1

出版社：西北工业大学出版社

作者：李言俊

页数：350

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介以及在线试读，请支持正版图书。

更多资源请访问：www.tushu000.com

《自适应控制理论及应用》

内容概要

《自适应控制理论及应用》系统介绍了自适应控制理论的基本原理及应用，其中包括连续时间系统模型参考自适应控制、离散时间模型参考自适应控制、自校正控制、混合自适应控制等内容。

《自适应控制理论及应用》

书籍目录

第1章 绪论1.1 自适应控制系统概述1.2 模型参考自适应系统习题第2章 自适应控制的理论基础2.1 李雅普诺夫稳定性理论2.2 动态系统的正实性2.3 超稳定性理论习题第3章 连续时间系统模型参考自适应控制3.1 用局部参数优化理论设计模型参考自适应系统3.2 用李雅普诺夫稳定理论设计模型参考自适应系统3.3 用状态变量根据稳定性理论设计并联模型参考自适应系统3.4 用输入、输出变量根据超稳定性理论设计并联模型参考自适应系统3.5 串并联模型参考自适应系统3.6 各种模型参考自适应系统设计方法的比较3.7 模型参考自适应系统的鲁棒性问题习题第4章 离散时间系统模型参考自适应控制4.1 离散时间模型参考自适应系统的设计4.2 用差分方程描述的离散模型参考自适应系统4.3 用状态方程描述的离散模型参考自适应系统4.4 关于用超稳定性和正性概念设计模型参考自适应系统的几点结论习题第5章 自校正控制5.1 最小方差自校正调节器5.2 最小方差自校正控制器5.3 极点配置自校正调节器与控制器5.4 多变量最小方差自校正调节器5.5 多变量最小方差自校正控制器第6章 变结构控制6.1 变结构控制基本理论6.2 变结构控制系统设计6.3 变结构控制系统性能6.4 变结构控制调节器设计6.5 变结构控制调节器设计6.6 全程滑动模态变结构控制系统第7章 混合自适应控制7.1 基于 Narendra 方案的显示模型参考混合自适应控制7.2 Elliott 隐式模型参考混合自适应控制方案7.3 玲木模型参考混合自适应控制方案7.4 随机系统混合自适应控制习题第8章 对象具有未建模动态时的混合自适应控制8.1 连续对象具有未建模动态时的混合自适应控制8.2 校正混合自适应律8.3 积分式混合自适应律8.4 基于 Narendra 方案的混合自适应修正方案8.5 对象具有未建模动态时的间接式混合自适应极点配置方案8.6 对象具有未建模动态时的混合自适应控制系统的持续激励问题习题第9章 非线性控制对象的自适应控制9.1 非线性系统的自适应线性控制9.2 非线性一阶系统的鲁棒自适应控制9.3 可补非时变非线性系统的自适应控制9.4 对象具有未知死区时的自适应控制习题第10章 模糊自适应控制.....第11章 自适应控制的应用参考文献

《自适应控制理论及应用》

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:www.tushu000.com