

ISSN 1671-7848



# 控制工程

# Control Engineering of China

ISSN 1671-7848



9 771671 784223

# 2022 3

东北大学主办

万方数据

# 控制工程

Kong Zhi Gong Cheng

第 29 卷 第 3 期

2022 年 3 月 20 日

## 目 次

### 人工智能 2.0 时代的群体智能理论与技术（专题）

基于改进人工势场法的多机器人编队避障	付雷, 秦一杰, 何顶新, 刘智伟	(388)
带有输入饱和的非线性系统双边一致性研究	南晓娅, 吕跃祖, 段志生	(397)
求解时变非线性不等式的新型动态学习网络	陆荣秀, 黄学文, 杨辉, 张智军	(404)
改进蚁群算法在无人艇路径规划中的应用	俞佳慧, 莱萌	(413)
基于 ROS 的多移动机器人协同承重与导航	朱德智, 张铭, 杨胜嵘, 何顶新	(419)
无人机故障诊断研究进展	刘金富, 黄顿, 王文林	(428)
基于 Tent 混沌序列改进的蜉蝣算法及其应用	徐焕增, 徐文倩, 孔政敏	(435)
基于 DDPG 算法的冰蓄冷空调系统运行策略优化	万典典, 刘智伟, 陈语, 池明	(441)
于稀疏高斯过程的多智能体区域覆盖控制	唐美棋, 付俊杰	(447)
自适应神经网络的有限时间一致性控制	吴承妍, 范玲玲, 吉鸿海, 刘世达	(455)
因果推断：起源和发展	王东明, 陈都鑫	(464)
基于改进 A2C 目标驱动的室内无地图导航方法	王彦臻, 胡晗, 李文倩, 袁士博, 和望利	(474)
分布式强化学习在经济调度问题中的应用	陈晓玉, 周佳玲	(480)
具有观点演化的多运动体系统动态行为分析	龙超, 杨春曦, 韩光松, 黄英博	(486)
基于博弈的水面无人艇集群对抗问题研究	房肖, 温广辉, 付俊杰, 吕跃祖, 莱萌, 郑德智	(492)
具通信时滞的二阶严格正则多智能体系统的一致性	荣丽娜, 刘云飞, 高辉	(498)
无人艇自主对海导攻流程设计及模型研究	阴启玉, 周俊, 王魁	(504)
基于数字孪生的角钢塔攀爬机器人系统研究	蔡必壮, 葛展展, 都海波	(509)
基于双向动态规划的输电线路智能选线方法	盛金马, 刘军, 谢枫, 姜克儒, 常江, 朱文武	(515)
残差网络和损失函数集成的人脸表情识别	付小龙, 李志丹, 程吉祥, 刘家伟	(522)
基于有限时间观测器的电力信号辨识研究	胡吕龙, 王炳昌, 张卫川, 张浩, 徐浩田, 张飞	(530)
基于自注意力机制增强的深度学习图像压缩	展亚南, 施晓东, 孙德诚, 丁阳, 杨万扣	(536)
数据缺失下的 IFRSIFCM 协同过滤推荐算法	张艳菊, 马璐	(542)
基于卷积长短期记忆网络的群体设备预警	彭龙, 党三磊, 欧阳晖, 李嘉杰, 招景明	(551)
基于改进 Deeplabv3+ 网络的遥感图像选站选线语义分割	张金锋, 刘军, 谢枫, 姜克儒, 张家倩, 许水清	(558)
工业过程及控制系统		
矩阵变换器驱动的永磁同步电机模糊直接转矩控制	蔡星全, 黎英, 冯号	(564)
运动体控制系统		
线控转向系统的自适应神经网络跟踪控制	卢中德, 黄艳玲, 陈震, 王永富	(571)

期刊基本参数: CN21-1476/TP\*1994\*m\*A4\*192\*zh\*p\*25.00\*27\*2022-3

# CONTROL ENGINEERING

of CHINA

Vol.29 No.3

(Monthly) Mar. 20 2022

## CONTENTS

Obstacle Avoidance in Multi-robot Formation Based on Improved Artificial Potential Field .....	FU Lei, et al(388)
Study on Bipartite Consensus for Nonlinear MASs with Input Saturation .....	NAN Xiao-ya, et al(397)
New Dynamic Learning Network for Solving Time-variant Nonlinear Inequalities .....	LU Rong-xiu, et al(404)
Application of Improved Ant Colony Optimization Algorithm in Path Planning of Unmanned Surface Vessels .....	YU Jia-hui, et al(413)
Collaborative Load-bearing and Navigation of Multiple Mobile Robots Based on ROS .....	ZHU De-zhi, et al(419)
Research Progress of Unmanned Aerial Vehicle Fault Diagnosis .....	LIU Jin-fu, et al(428)
Mayfly Algorithm Based on Tent Chaotic Sequence and Its Application .....	XU Huan-zeng, et al(435)
Operation Strategy Optimization of Ice Storage Air Conditioning System Based on DDPG Algorithm .....	WAN Dian-dian, et al(441)
Multi-agent Coverage Control Based on Sparse Gaussian Process .....	TANG Mei-qi, et al(447)
Finite-time Consensus Control by Using Adaptive Neural Networks .....	WU Cheng-yan, et al(455)
Causal Inference: Origin and Development .....	WANG Dong-ming, et al(464)
An Indoor Map-free Navigation Method Based on Improved A2C Target-driven Model .....	WANG Yan-zhen, et al(474)
Application of Distributed Reinforcement Learning in Economic Dispatch Problem .....	CHEN Xiao-yu, et al(480)
Dynamic Behavior Analysis of Multi-agent Systems with Opinion Volution .....	LONG Chao, et al(486)
Study on Group Confrontation of Unmanned Surface Vessels Based on Game Theory .....	FANG Xiao, et al(492)
Consensus of Second-order Strictly Proper Multi-agent Systems with Communication Delays .....	RONG Li-na, et al(498)
Process Design and Model Research of Autonomous Anti-sea Missile Attack by USV .....	YIN Qi-yu, et al(504)
Research on Angle Steel Tower Climbing Robot System Based on Digital Twin .....	CAI Bi-zhuang, et al(509)
Intelligent Transmission Line Selection Method Based on Bidirectional Dynamic Programming .....	SHENG Jin-ma, et al(515)
Facial Expression Recognition Based on Ensemble Residual Network and Loss Function .....	FU Xiao-long, et al(522)
Research on Power Signal Identification Based on Finite-time Observer .....	HU Lv-long, et al(530)
A Self-attention Mechanism Augmented Deep Learning Model for Images Compression .....	ZHAN Ya-nan, et al(536)
IFRSIFCM Collaborative Filtering Recommendation Algorithm with Missing Data .....	ZHANG Yan-ju, et al(542)
Multiple Equipment Early Warning Based on Convolutional Long Short-term Memory Network .....	PENG Long, et al(551)
Semantic Segmentation of Station Selection and Line Selection in Remote Sensing Image Based on Improved Deeplabv3+ Network .....	ZHANG Jin-feng, et al(558)
Fuzzy Direct Torque Control of Permanent Magnet Synchronous Motor Driven by Matrix Converter .....	CAI Xing-quan, et al(564)
Adaptive Neural Network Tracking Control for SbW System .....	LU Zhong-de, et al(571)

**Serial parameters: CN21-1476/TP\*1994\*m\*A4\*192\*zh\*P\*25.00\*27\*2022-3**

# 《控制工程》编辑委员会名单

## Control Engineering of China Editorial Committee

名 誉 主 任	赫冀成	吴 澄	孙优贤
名 誉 副 主 任	郑南宁	封锡盛	
顾 问 委 员 (按姓氏拼音排序)			
	蔡自兴	黄其励	韩志刚
	谈自忠(USA)	吴宏鑫	刘 强 文 义 孙家广
荣 誉 委 员 (按姓氏拼音排序)			
	金以慧	缪尔康	马竹梧 邵世煌 田连会
	袁著祉	朱德文	
主 编	柴天佑		
副 主 编	刘德荣	丁进良	乔俊飞 王耀南 姜 斌 王 伟 代学武
编 委 会 委 员 (按姓氏拼音排序)			
曹政才	柴 利	陈彩莲	陈积明
邓 方	董 宏	杜文莉	段海滨
葛 泉 波	丽 戈	韩红桂	潇远斌
黄 攀 峰	郭 康	郎自强	何少斌
刘 浩	刘 连	刘向杰	刘烨斌
鲁 全	陆 峰	马瑞诚	孙长银
孙 书 利	王 凌	王光臣	王建东
王 友 清	魏 庆	王立刚	芳王
杨 曾 志	叶 丹	吴游科	谢永文
赵 志 刚	张 海	张金友	虞武
赵 旭 东	涛 钟	周平	赵培平
客 座 主 编	温 广 辉	彭周华	都海波
客 座 编 委	吴 争 光		赵 宇 周佳玲

控制工程

Control Engineering of China

KongZhi GongCheng

第29卷 第3期 总第207期

Vol.29 No.3, Total 207, 2022

(单月刊) 2022年3月20日

(Monthly) Mar. 20 2022

主管单位	教育部	Administrated by	Ministry of Education
主办单位	东北大学	Sponsored by	Northeastern University
主 编	柴天佑	Editor-in-Chief	CHAI Tian-you
出版单位	《控制工程》编辑部	Published by	Editorial Department of Control Engineering of China
	沈阳市东北大学310信箱		P.O.Box310, Northeastern University, Shenyang
邮政编码	110004		Zip Code 110004
电话	(024) 83688973		Tel (024) 83688973
传真	(024) 23883498		Fax (024) 23883498
E-mail	kzgbjb@mail.neu.edu.cn		E-mail kzgbjb@mail.neu.edu.cn
网址	http://www.kzgc.com.cn		http://www.kzgc.com.cn
印刷单位	沈阳中科印刷有限责任公司	Printed by	Shenyang Zhongke Printing Co., Ltd.
国内发行	辽宁省邮政报刊发行局	Distributed by	Liaoning Province, Post Office Press Board
邮发代号	8-216	Distributed	8-216
国外发行	中国国际图书贸易总公司	Oversea Distributed by	China International Book Trading Corporation
国外代号	BM8219	Oversea Code	BM8219
刊号	ISSN1671-7848		ISSN1671-7848
	CN21-1476/TP	Publish No.	CN21-1476/TP
国内定价	25.00元	Price	25.00RMB
广告许可证	2101001500009	Advertisement Certificate	2101001500009