



QK2309630

ISSN 1671-7848

CN 21-1476/TP

控制工程

Control Engineering of China

ISSN 1671-7848



09>

9 771671 784230

2023 9

东北大学主办

控制工程

KongZhi GongCheng

第 30 卷 第 9 期

2023 年 9 月 20 日

目 次

建模与仿真系统

- 基于多种群多目标遗传算法的 Seru 生产调度 潘长鹏, 闫海洋, 湛荣鑫, 张王成 (1567)
- 基于 Petri 网的无人机可充电传感器网络优化 秦怀宇, 白雪, 赵不贻, 徐雷钧 (1575)
- 基于 MATLAB 和 Adams 的中小组立弧线焊缝机器人动力学仿真 鲍雨波, 赵文, 朱梦如 (1585)
- 基于改进 RRT* 算法的七自由度机械臂避障路径规划 孙立新, 高建明, 高春艳, 张明路 (1592)
- 基于轨迹预测与模型预测的换道路径跟踪控制 王启明, 毛作龙, 张栋林, 何梓林, 吕志超 (1598)
- 基于 UAV-RS 虚拟仿真系统的教学模式探究 赵章红, 常升龙, 赵迪, 陈琳, 胡昊, 张丹 (1606)
- 基于结构改进 RBF 神经网络的 NO_x 预测模型比较 于静, 金秀章, 刘岳 (1616)
- 机械臂系统自适应神经网络滑模控制器设计 赵兴强, 刘振, 高存臣 (1624)
- 基于改进灰狼优化算法的多区域频率协同控制 胡逸, 王锡准, 肖健梅 (1630)
- 基于谐振电压腔中点采样的预测电流移相控制策略 邓元果, 曹太强, 张爽 (1640)
- 基于多源数据的充电站三阶段选址优化决策 李永竞, 裴文卉 (1648)

决策与控制一体化系统

- 基于 DLPP-LOF 的信息物理系统异常诊断方法 许浩, 虞慧群 (1658)

人工智能驱动的自动化

- 钻井现场指针式仪表读数自动识别方法研究 刘海龙, 马波, 张奇志 (1665)
- 基于自适应布谷鸟搜索算法的分数阶 PID 控制器设计 吴立飞, 杨晓忠 (1673)
- 基于多重注意力的肋骨骨折检测研究 罗鑫, 王永雄, 张佳鹏, 旷小春 (1679)

运动体控制系统

- 具有状态信息保护的多智能体系统 H_∞ -一致性 梁晓洁, 朱亚锐, 段洪君 (1686)
- 开关磁阻电机高性能间接瞬时转矩控制 李泽阳, 李存贺, 刘剑, 高振宇, 李建宁 (1693)
- 基于自适应控制的水下无人机渐近跟踪策略研究 张玉玺, 刘加朋, 于金鹏 (1700)

工业过程及控制系统

- 执行器故障和未知控制方向系统的自适应模糊学习控制 许清媛, 郑创涛, 麦庆全, 万凯, 何婉滢 (1706)
- 不平衡电网下 MMC-SAPF 无源性滑模控制策略研究 莫栋成, 程启明, 周雅婷 (1720)
- 基于二维码定位和 IMU 信息融合的机器人室内定位技术 程智余, 刘军, 谢枫, 谢登科, 王利楠 (1730)
- 基于联合域适应的异构样本增强网络 任一夫, 翟立志, 白洁, 高学攀, 刘强, 刘金海 (1737)
- 基于轻量级注意力模块的多人姿态估计 杨竣乔, 钱锋, 唐漾 (1743)
- 某车型加速、制动踏板异常抖动问题的研究与优化 郑国龙, 曲长文, 刘杰, 房永, 孙奇 (1751)

期刊基本参数: CN21-1476/TP*1994*m*A4*192*zh*P*25.00*24*2023-9

CONTROL ENGINEERING of CHINA

Vol.30 No.9

(Monthly) Sep. 20 2023

CONTENTS

Seru Scheduling Based on Multi-population Multi-objective Genetic Algorithm	PAN Changpeng, et al(1567)
Petri-Net Based Rechargeable Sensor Network Optimization with UAV	QIN Huaiyu, et al(1575)
Dynamic Simulation of Small and Medium-sized Assembly Arc Welding Robot Based on MATLAB and Adams	BAO Yubo, et al(1585)
Obstacle Avoidance Path Planning of 7-DOF Manipulator Based on Improved RRT* Algorithm	SUN Lixin, et al(1592)
Lane Changing Path Tracking Control Based on Trajectory Prediction and Model Prediction	WANG Qiming, et al(1598)
Research on Teaching Mode Based on UAV-RS Virtual Simulation System	ZHAO Zhanghong, et al(1606)
Comparison of NO _x Prediction Models Based on Structurally Improved RBF Neural Network	YU Jing, et al(1616)
Adaptive Neural Network-based Sliding Mode Controller Design for Manipulator Systems	ZHAO Xingqiang, et al(1624)
Multi-area Frequency Cooperative Control Based on Improved Gray Wolf Optimization Algorithm	HU Yi, et al(1630)
Predictive Current Phase Shift Control Strategy Based on Midpoint Sampling in Resonant Voltage Cavity	DENG Yuanguo, et al(1640)
Three-stage Location Optimization Decision of Charging Station Based on Multi-source Data	LI Yongjing, et al(1648)
DLPP-LOF-based Cyber Physical System Anomaly Diagnosis Method	XU Hao, et al(1658)
Study on Automatic Identification Method of Pointer Instrument Reading in Drilling Field	LIU Hailong, et al(1665)
Design of Fractional Order PID Controller Based on Adjusting Cuckoo Search Algorithm	WU Lifei, et al(1673)
Detection of Rib Fractures Based on Multiple Attention	LUO Xin, et al(1679)
H _∞ Consensus of Multi-agent System with State Information Protection	LIANG Xiaojie, et al(1686)
High Performance Indirect Instantaneous Torque Control of Switched Reluctance Motor	LI Zeyang, et al(1693)
Research on Autonomous Underwater Vehicle Asymptotic Tracking Control Strategy Based on Adaptive Control Technique	ZHANG Yuxi, et al(1700)
Adaptive Fuzzy Learning Control for Systems with Actuator Failures and Unknown Control Directions	XU Qingyuan, et al(1706)
Research on Passivity-based Sliding-mode Control Strategy of MMC-SAPF Under Unbalanced Power Grid	MO Dongcheng, et al(1720)
Indoor Positioning Technology of Robot Based on Information Fusion of Two-dimensional Code Positioning and IMU	CHENG Zhiyu, et al(1730)
A Heterogeneous Sample Enhancement Network Based on Joint Domain Adaptation	REN Yifu, et al(1737)
Multi-person Pose Estimation Based on Light-weight Attention Module	YANG Junqiao, et al(1743)
Research and Optimization on Problem of Abnormal Vibration on the Accelerator Pedal and Brake Pedal for a Certain Model	ZHENG Guolong, et al(1751)

Serial parameters: CN21-1476/TP*1994*m*A4*192*zh*P*25.00*24*2023-9

《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 刘强 文义 孙家广
谈自忠(USA) 吴宏鑫 王天然 席裕庚
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
卢绍文 杨涛 付俊
编委会委员 (按姓氏拼音排序)
曹政才 柴利 陈彩莲 陈积明 陈增强 丛爽
邓方 董宏丽 杜文莉 段海滨 方勇纯 高炳钊
葛泉波 郭戈 韩红桂 何潇 胡庆雷 华长春
黄攀峰 康宇 郎自强 李少远 李渝哲 李智军
李忠奎 刘强 刘涛 刘连庆 刘向杰 刘焯斌
刘允刚 刘智伟 卢绍文 鲁仁全 陆峰 马瑞诚
孙长银 孙健 孙仕亮 孙书利 王凌 王光臣
王建东 王文海 王文旭 王友清 魏庆来 温广辉
吴立刚 谢永芳 颜成钢 杨浩 杨涛 叶丹
游科友 虞文武 喻俊志 袁焯 曾志刚 张海涛
张金会 张晋熙 赵珺 赵勇 赵春晖 赵旭东
钟伟民 周平 周建平

控制工程

KongZhi GongCheng

第30卷 第9期 总第225期

(单月刊) 2023年9月20日

Control Engineering of China

Vol.30 No.9, Total 225, 2023

(Monthly) Sep. 20 2023

主管单位 教育部

主办单位 东北大学

主编 柴天佑

出版单位 《控制工程》编辑部

沈阳市东北大学310信箱

邮政编码 110004

电话 (024) 83688973

传真 (024) 23883498

E-mail kzgcjb@mail.neu.edu.cn

网址 http://www.kzgc.com.cn

印刷单位 沈阳中科印刷有限责任公司

国内发行 辽宁省邮政报刊发行局

邮发代号 8-216

国外发行 中国国际图书贸易总公司

国外代号 BM8219

刊号 ISSN1671-7848

CN21-1476/TP

国内定价 25.00 元

广告许可证 2101001500009

Administrated by Ministry of Education

Sponsored by Northeastern University

Editor-in-Chief CHAI Tianyou

Published by Editorial Department of Control Engineering of China

P.O.Box310, Northeastern University, Shenyang

Zip Code 110004

Tel (024) 83688973

Fax (024) 23883498

E-mail kzgcjb@mail.neu.edu.cn

http://www.kzgc.com.cn

Printed by Shenyang Zhongke Printing Co., Ltd.

Distributed by Liaoning Province, Post Office Press Board

Distributed 8-216

Oversea Distributed by China International Book Trading Corporation

Oversea Code BM8219

Publish No. ISSN1671-7848

CN21-1476/TP

Price 25.00 RMB

Advertisement Certificate 2101001500009