



ISSN 1000-8152
CODEN KLYYEB

控制理论 与应用

Control Theory & Applications

第30卷 第9期 2013年9月

Vol. 30 No. 9 Sep. 2013

华南理工大学

中国科学院数学与系统科学研究院

主办

控制理论与应用

第30卷 第9期 2013年9月

目 次

论文与报告

- 基于对偶四元数的卫星主从式编队姿轨跟踪的优化控制 吴锦杰, 刘昆, 韩大鹏, 张峰(1069)
弹道坐标中三维鲁棒非线性导引律 严晗, 季海波(1079)
多航天器相对轨道与姿态耦合分布式自适应协同控制 张海博, 梅杰, 马广富, 朱志斌(1086)
通信延迟条件下无人机编队重构的自主安全控制 魏瑞轩, 茹常剑, 祁晓明(1099)
基于卡尔曼滤波的四旋翼飞行器姿态估计和控制算法研究(英文) 汪绍华, 杨莹(1109)
均方根嵌入式容积卡尔曼滤波 张鑫春, 郭承军(1116)
车辆稳定控制中的合力计算与分配 刘跃, 方敏, 汪洪波(1122)
控制方向未知的SISO非仿射系统间接自适应模糊输出反馈控制 周卫东, 廖成毅(1131)
电动汽车用感应电动机动态平衡点的反馈耗散Hamilton控制 裴文卉, 符晓玲, 张承慧(1138)
并联混合有源滤波器逆系统解耦控制 鲁伟, 李春文, 徐长波(1145)
基于旋转分类模糊纹理谱的矿物浮选泡沫平滑度分析(英文)
..... 周璇, 阳春华, 任会峰, 陈志鹏, 曾子骄(1153)
不同空间Julia集的非线性广义同步(英文) 刘平, 刘树堂(1159)

短 文

- 离散时间最优控制—评论动态规划 吴受章(1165)
具有时变采样周期网络控制系统的严格耗散控制(英文) 李媛, 张庆灵, 邱占芝, 蔡敏(1170)
三电机驱动系统的神经网络模糊自整定解耦控制(英文) 张浩, 于堃, 刘国海, 胡德水, 赵文祥(1178)
基于协同关联粒子滤波算法的交互多视频目标跟踪(英文) 韩华, 丁永生, 郝矿荣(1187)
一种基于修正差分进化的虹膜定位算法(英文) 邹德旋, 王鑫, 段纳(1194)
观测器为基础的多包传输网络化系统故障检测(英文) 张永, 赵敏, 刘振兴(1201)
一类非线性系统的函数观测器设计 高虹, 蔡秀珊(1207)

* * * *

- 《控制理论与应用》第7届编委会研讨会在西安召开 (1078)
会议征文通知 (1211)(1212)

期刊基本参数: CN44-1240/TP*1984*m*A4*144*zh*P* ¥15.00*1650*19*2013-09

CONTROL THEORY & APPLICATIONS

Vol. 30 No. 9 Sep. 2013

CONTENTS

Papers and Reports

Optimized tracking-control for attitude and orbit of satellite formation flying using dual quaternion	WU Jin-jie, LIU Kun, HAN Da-peng, ZHANG Feng (1069)
Three-dimensional robust nonlinear guidance law in trajectory coordinates	YAN Han, JI Hai-bo (1079)
Coupled-distributed-adaptive-coordinated control for relative orbit and attitude of multiple spacecrafts	ZHANG Hai-bo, MEI Jie, MA Guang-fu, ZHU Zhi-bin (1086)
Autonomous safety control of unmanned aerial vehicle formation reconfiguration under communication delay	WEI Rui-xuan, RU Chang-jian, QI Xiao-ming (1099)
Quadrotor aircraft attitude estimation and control based on Kalman filter	WANG Shao-hua, YANG Ying (1109)
Square-root imbedded cubature Kalman filtering	ZHANG Xin-chun, GUO Cheng-jun (1116)
Force calculation and distribution in vehicle stability control	LIU Yue, FANG Min, WANG Hong-bo (1122)
Indirect adaptive fuzzy output-feedback controller for a SISO nonaffine system with unknown control direction	ZHOU Wei-dong, LIAO Cheng-yi (1131)
Feedback passive Hamilton control for dynamic equilibrium points of induction motors for electric vehicles	PEI Wen-hui, FU Xiao-ling, ZHANG Cheng-hui (1138)
Inverse system method based decoupling control of shunt hybrid active power filter	LU Wei, LI Chun-wen, XU Chang-bo (1145)
Froth homogeneity analysis using rotate classification fuzzy texture spectrum for mineral flotation process monitoring	ZHOU Xuan, YANG Chun-hua, REN Hui-feng, CHEN Zhi-peng, ZENG Zi-jiao (1153)
Nonlinear generalized synchronization of two different spatial Julia sets	LIU Ping, LIU Shu-tang (1159)

Brief Papers

Discrete-time optimal control—comments on dynamic programming	WU Shou-zhang (1165)
Strictly dissipative control for networked control systems with time-varying sampling periods	LI Yuan, ZHANG Qing-ling, QIU Zhan-zhi, CAI Min (1170)
Fuzzy self-tuning decoupling control based on neural network of three-motor drive system	ZHANG Hao, YU Kun, LIU Guo-hai, HU De-shui, ZHAO Wen-xiang (1178)
Collaborative associated particle filter for interactive multi-target tracking in video surveillance	HAN Hua, DING Yong-sheng, HAO Kuang-rong (1187)
Iris location algorithm based on modified differential evolution algorithm	ZOU De-xuan, WANG Xin, DUAN Na (1194)
Observer-based fault detection for networked systems with multiple packets transmission pattern	ZHANG Yong, ZHAO Min, LIU Zhen-xing (1201)
Functional observer design for a class of nonlinear systems	GAO Hong, CAI Xiu-Shan (1207)