

第31卷 第4期 2014年4月
Vol. 31 No. 4 Apr. 2014

ISSN 1000-8152
CODEN KLYYEB

控制理论与应用

Control Theory & Applications

主办 华南理工大学
中国科学院数学与系统科学研究院

控制理论与应用

第31卷 第4期 2014年4月

目 次

论文与报告

- 小型无人直升机姿态非线性鲁棒控制设计 鲜 斌, 古 训, 刘 祥, 王 福, 刘世博(409)
 H_{∞} 容错控制器设计及其在线优化选择容错控制 余 蕊, 刘利军, 沈 毅(417)
风力机的线性变参数主动容错控制 吴定会, 李意扬, 纪志成(425)
基于自适应滑模观测器的不匹配非线性系统执行器故障重构 刘 聰, 李颖晖, 朱喜华, 刘培培(431)
基于部分稳定性方法的离散时间多智能体系统的一致性 陈阳舟, 盖彦荣, 宋学君(438)
随机环境下带有私人信息的单机能力分配策略 黄 敏, 宋 敏, 周宁宁, 王兴伟(444)
三轴微机电系统陀螺仪自适应干扰补偿方法 王 伟, 赵 清, 吕晓永, 隋俊杰(451)
基于局部抽象凸支撑面的多模态优化算法 邓勇跃, 张贵军(458)
非仿射纯反馈系统的间接自适应神经网络控制 胡云安, 程春华, 邹 强, 周大旺(467)
非参数不确定系统约束迭代学习控制 孙明轩, 张伟博, 严求真(479)
不确定离散线性系统的鲁棒单调反馈-前馈迭代学习控制 李致富, 胡跃明, 郭琪伟, 马 鸽(485)
一类3-D非线性系统的稳定性分析及函数观测器设计 王 璐, 徐慧玲(493)
随机Markov跳跃时滞系统的鲁棒 H_{∞} 指数滤波器设计 毛卫华, 邓飞其, 万安华(501)
具有输入饱和的电液伺服位置系统自适应动态面控制 方一鸣, 许衍泽, 李建雄(511)
车路协同环境下基于动态车速的相位差优化模型 吴 伟, 马万经, 杨晓光(519)

短 文

- 快速路交通密度的自抗扰控制器设计及不同扰动情况下的性能评价(英文)
..... 池荣虎, 侯忠生, 金尚泰, 王郸维, 秦浩华(525)
复杂地形环境下多机器人编队控制方法 张瑞雷, 李 胜, 陈庆伟, 杨 春(531)
未知输入和可测噪声重构之线性矩阵不等式非线性系统观测器设计 杨俊起, 朱芳来(538)

CONTROL THEORY & APPLICATIONS

Vol. 31 No. 4 Apr. 2014

CONTENTS

Papers and Reports

Nonlinear robust attitude control for a miniature unmanned helicopter XIAN Bin, GU Xun, LIU Xiang, WANG Fu, LIU Shi-bo (409)
Active H_∞ fault-tolerant control design and online optimal selection schemes for fault-tolerant controllers YU Zhen, LIU Li-jun, SHEN Yi (417)
Active fault-tolerant linear-parameter-varying control of wind turbines WU Ding-hui, LI Yi-yang, JI Zhi-cheng (425)
Adaptive sliding-mode observer for actuator fault reconstruction in nonlinear system with mismatched uncertainties LIU Cong, LI Ying-hui, ZHU Xi-hua, LIU Pei-pei (431)
Partial-stability-based approach to consensus problem in discrete-time multi-agent systems CHEN Yang-zhou, GE Yan-rong, SONG Xue-jun (438)
Capacity allocation strategy of a single facility with private information in random environment HUANG Min, SONG Min, ZHOU Ning-ning, WANG Xing-wei (444)
Adaptive perturbation compensation for micro-electro-mechanical systems tri-axial gyroscope WANG Wei, ZHAO Qing, LÜ Xiao-yong, SUI Jun-jie (451)
Multimodal optimization based on local abstract convexity support hyperplanes DENG Yong-yue, ZHANG Gui-jun (458)
Indirect adaptive neural network controller for non-affine pure-feedback systems HU Yun-an, CHENG Chun-hua, ZOU Qiang, ZHOU Da-wang (467)
Constrained iterative learning control of a class of non-parametric uncertain systems SUN Ming-xuan, ZHANG Wei-bo, YAN Qiu-zhen (479)
Robust monotonically convergent feedback-forward iterative learning control for uncertain linear discrete systems LI Zhi-fu, HU Yue-ming, GUO Qi-wei, MA Ge (485)
Stability analysis and design of functional observers for a class of three-dimensional nonlinear systems WANG Lu, XU Hui-ling (493)
Robust H_∞ exponential filtering for stochastic Markovian jump time-varying delay systems MAO Wei-hua, DENG Fei-q, WAN An-hua (501)
Adaptive dynamic surface control for electro-hydraulic servo position system with input saturation FANG Yi-ming, XU Yan-ze, LI Jian-xiong (511)
Dynamic speed-based signal offset optimization model within vehicle infrastructure integration environment WU Wei, MA Wan-jing, YANG Xiao-guang (519)

Brief Papers

Active disturbance rejection controller for freeway traffic density and performance assessment with different types of disturbances CHI Rong-hu, HOU Zhong-sheng, JIN Shang-tai, WANG Dan-wei, QIN Hao-hua (525)
Formation control for multi-robot system in complex terrain ZHANG Rui-lei, LI Sheng, CHEN Qing-wei, YANG Chun (531)
Linear-matrix-inequality observer design of nonlinear systems with unknown input and measurement noise reconstruction YANG Jun-q, ZHU Fang-lai (538)

《控制理论与应用》编辑委员会

顾问: 卢 强 孙优贤 宋 健 李伯天 吴宏鑫 吴 捷 何毓琦 张嗣瀛
(按姓氏笔划为序) 陈翰馥 涂其树 郭 雷 谈自忠 秦化淑 柴天佑 黄 琳

主编: 胡跃明

副主编: 方海涛 李少远 赵千川 裴海龙

委员: 于海斌 方勇纯 方 浩 王正志 王 龙 王 伟 王郸维 王 聰
(按姓氏笔划为序) 王耀南 邓飞其 冯祖仁 左志强 申铁龙 丛 爽 汤善健 刘 丁
刘允刚 刘淑君 孙长银 苏剑波 杜如虚 杨 莹 李洪谊 吴立刚
吴 敏 邹 云 张化光 张丽清 张焕水 陈志炜 陈 虹 陈增强
宗 群 武玉强 季 飞 岳 东 周东华 周 彤 周 杰 胡德文
段志生 俞 立 费树岷 姚鹏飞 高会军 郭 雷 席在荣 席裕庚
贾英民 夏元清 候增广 倪茂林 徐建闽 徐胜元 褚 健 詹宜巨
谭 民 蔡开元 管晓宏 潘 泉 薛安克

- ◆ 中文核心期刊
- ◆ 美国《工程索引》(Ei Compendex)、美国《数学评论》、俄罗斯《文摘杂志》、英国《科学文摘》、
德国《数学文摘》等国际数据库和《中国学术期刊网(光盘版)》、《万方数据》国内数据库收录

控制理论与应用

Kongzhi Lilun yu Yingyong

(月刊, 1984年创刊)

第31卷 第4期 2014年4月

Control Theory & Applications

(monthly, Started in 1984)

Vol. 31 No. 4 Apr. 2014

主管单位: 国家教育部

Administered by: Ministry of Education, the People's Republic of China

主办: 华南理工大学

Sponsored by: South China University of Technology

中国科学院数学与系统科学研究院

Academy of Mathematics and Systems Science, CAS

编辑出版: 控制理论与应用编辑部

Edited & Published by:

编辑部地址: 广州华南理工大学

Editorial Department of Control Theory & Applications

(邮政编码: 510640)

South China University of Technology

电话/传真: 020-87111464

Guangzhou, 510640, P.R.China

电子信箱: aukzllyy@scut.edu.cn

Tel & Fax: 86-20-87111464 E-mail: aukzllyy@scut.edu.cn

网址: jcta.alljournals.ac.cn/cta_cn

http://jcta.alljournals.ac.cn/cta_cn

印 刷: 广州市东盛彩印有限公司

Printed by: Guangzhou Tonsee Color Printing Co., Ltd.

国内发行: 《控制理论与应用》编辑部

Distributed at home by:

国外发行: 中国国际图书贸易总公司

Editorial Board of Control Theory & Applications

(中国国际书店)

abroad by: China International Book Trading

(北京399信箱 邮政编码: 100044)

Corporation (Guoji Shudian)

(P.O.Box 399, Beijing, 100044, China)

ISSN 1000-8152
CN 44-1240/TP

国内邮发代号: 46-11
国外发行代号: BM5675

发行范围: 公开发行 国内定价: 15.00元

