

第 35 卷 第 11 期 2018 年 11 月
Vol. 35 No. 11 Nov. 2018

ISSN 1000-8152
CODEN KLYYEB

控制理论与应用

Control Theory & Applications



万方数据

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35卷 第11期 2018年11月

目 次

纪念韩京清先生逝世10周年专刊

前言	(1547)
音容犹在——与韩老师的闲聊	黄 一 (1549)
先天下之忧而忧——纪念韩京清老师逝世十周年	高志强 (1552)
韩老师的一篇讲稿改变了我	李东海 (1555)
三年从师, 一生追求——纪念韩京清老师逝世十周年	王学军 (1556)
时滞纳米运动系统的多速率采样预测自抗扰控制	田 川, 闫 鹏 (1560)
柴油机油量执行器的干扰估计滑模控制方法	孙 昊, 李世华 (1568)
压电驱动纳米定位台的线性自抗扰控制	魏 伟, 夏鹏飞, 左 敏 (1577)
推力矢量飞行器的自抗扰控制设计及控制分配	陈 森, 薛文超, 黄 一 (1591)
波浪作用下船舶航向自抗扰控制设计及参数配置	李荣辉, 曹峻海, 李铁山 (1601)
线性自抗扰控制在全桥DC-DC变换器中的应用	王孝洪, 吴 丰, HOANG Thi Thu Giang, 潘志锋, 曾健华 (1610)
电液比例位置同步线性自抗扰控制	王立新, 赵丁选, 刘福才, 刘 谦, 孟凡亮 (1618)
复合干扰下载人潜水器的全阶滑模控制	方 星, 刘 飞, 高 翔 (1626)
自抗扰控制器稳定域与鲁棒稳定域计算及工程应用	吴振龙, 何 婷, 李东海, 薛亚丽 (1635)
线性自抗扰控制参数整定鲁棒性的根轨迹分析	金辉宇, 张瑞青, 王 雷, 高志强 (1648)
线性自抗扰控制的适用性及整定	周 蓉, 韩文杰, 谭 文 (1654)
非严格重复逆变器系统自抗扰学习控制	孟 琦, 侯忠生 (1663)
基于迭代扩张状态观测器的数据驱动最优迭代学习控制	惠 宇, 池荣虎 (1672)
基于扩张状态观测器的鲁棒迭代学习控制	谭程元, 王 晶 (1680)
二阶非线性系统自抗扰控制的全局渐近稳定性	陈增强, 王永帅, 孙明玮, 孙青林 (1687)
自适应扩张状态观测器收敛性分析与应用	陈志翔, 高钦和 (1697)
IEEE第12届自抗扰控制研讨会暨纪念韩京清先生逝世十周年会议纪要	(1703)

CONTROL THEORY & APPLICATIONS

Vol. 35 No. 11 Nov. 2018

CONTENTS

Special Issue to Commemorate the Decennial Anniversary of Prof. Jingqing HAN's Passing

Preface	(1547)
Sampled-data predictive ADRC design for nano motion systems with measurement time delay	TIAN Chuan, YAN Peng (1560)
Sliding mode control method for diesel engine fuel quantity actuator with disturbance estimation	SUN Hao, LI Shi-hua (1568)
Linear active disturbance rejection control of piezoelectric nanopositioning stage	WEI Wei, XIA Peng-fei, ZUO Min (1577)
Active disturbance rejection control and control allocation for thrust-vectoring aircraft	CHEN Sen, XUE Wen-chao, HUANG Yi (1591)
Active disturbance rejection control design and parameters configuration for ship steering with wave disturbance	LI Rong-hui, CAO Jun-hai, LI Tie-shan (1601)
Application of linear active disturbance rejection control in full-bridge DC-DC converters	WANG Xiao-hong, WU Feng, HOANG Thi Thu Giang, PAN Zhi-feng, ZENG Jian-hua (1610)
Linear active disturbance rejection control for electro-hydraulic proportional position synchronous	WANG Li-xin, ZHAO Ding-xuan, LIU Fu-cai, LIU Qian, MENG Fan-liang (1618)
Full-order sliding-mode control of manned submersible in the presence of lumped disturbances	FANG Xing, LIU Fei, GAO Xiang (1626)
The calculation of stability and robustness regions for active disturbance rejection controller and its engineering application	WU Zhen-long, HE Ting, LI Dong-hai, XUE Ya-li (1635)
Root locus analysis on parameter tuning robustness of linear active disturbance rejection control	JIN Hui-yu, ZHANG Rui-qing, WANG Lei, GAO Zhi-qiang (1648)
On applicability and tuning of linear active disturbance rejection control	ZHOU Rong, HAN Wen-jie, TAN Wen (1654)
Active disturbance rejection learning control for inverter systems with non-repetitive features	MENG Qi, HOU Zhong-sheng (1663)
Iterative extended state observer based data driven optimal iterative learning control	HUI Yu, CHI Rong-hu (1672)
Robust iterative learning control based on extended state observer	TAN Cheng-yuan, WANG Jing (1680)
Global and asymptotical stability of active disturbance rejection control for second-order nonlinear systems	CHEN Zeng-qiang, WANG Yong-shuai, SUN Ming-wei, SUN Qing-lin (1687)
Convergence analysis and application of adaptive extended state observer	CHEN Zhi-xiang, GAO Qin-he (1697)