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37卷 第9期 2020年9月

目 次

论文与报告

线性时个变系统PID-型迭代学习控制律的单调收敛形态 ······				· 刘	艳,	阮小り	娥 (13	873)
基于时变增益扩张状态观测器的逆变器系统自适应super-twisting电	压鲁棒	棒控制	制					
	滕青き	芳,信	左 俊	,潘	浩,	徐睿	琦 (1	880)
基于复合抗扰的溶解氧浓度控制	魏(韦,阝	陈 楠	, 左	敏,	刘载	文 (18	895)
多变量预测控制结构分解的图论方法 · · · · · · · 王洪瑞,	邹	寿,引	胀 鑫	, 王	美聪,	陆云村	松 (19	904)
基于几何特征相似度评价的跨尺度显微图像配准(英文)								
武毅男, 方勇纯,	樊善	些, 三	E 超,	,刘石	存桓,	胡子	琦 (19	913)
加权有向图社区发现的子系统划分		· · · †	汤晓峰	,谢	巍,	张浪	文 (19	923)
高斯过程回归模型多扩展目标多伯努利滤波器	陈光	辉,	李国财	,韩	崇昭,	杜金	喘 (19	931)
采用卷积神经网络的低风险可行地貌分类方法	张琪等	安,5	胀波涛	, 吕	强,	王亚?	东 (19	944)
车用锂离子动力电池自适应状态联合估计研究	曹	名,〕	黄菊花	,杨	志平,	鄢琦	昊 (19	951)
数据驱动的多智能体网络鲁棒包容控制						于有	謫 (19	963)
含不等式约束的欠驱动系统约束跟随控制 · · · · · · 李 旻,熊	亮,	尹	辉, _	上官	文斌,	秦	武 (19	971)
基于改进模型参考自适应系统的永磁同步电机参数辨识								
	董	鑫,多	魏海峰	, 张	懿,	刘维	亭 (19	983)
具有通信约束的反馈辅助PD型量化迭代学习控制	. 周	楠,	王 森	. 王	晶,	沈	栋 (19	989)
可反馈线性化系统的鲁棒自适应容错控制设计								
基于活动发生关系的流程相似性度量方法								
基于局部熵双子空间的多模态过程故障检测								
通过线性增量控制抑制混沌 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	• • • • •			· 刘	畅,	曾以周	成 (20	029)
全相关核偏最小二乘故障诊断方法及在抽油机上应用 · · · · 汪 被,								
基于数字水印的网络控制系统回放攻击检测								
定值和随动单闭环系统传感器故障诊断	那文》	皮,i	高 宇	,李	明,	刘甜	钳 (20	054)
考虑通信延迟的多自治水下航行器协同定位算法	. 卢	健. I	陈 加	. 罗.	毛欣	杨腾	K (2)	061)

期刊基本参数: CN44-1240/TP*1984*m*A4*200*zh*P* ¥25.00*1200*21*2020-09

CONTROL THEORY & APPLICATIONS

Vol. 37 No. 9 Sep. 2020

CONTENTS

Papers and Reports

Monotonic convergence characteristics of PID-type iterative learning control for linear time-invariant systems
LIU Yan, RUAN Xiao-e (1873
Robust voltage control for inverter system using time-varying gain extended state observer-based adaptive super-twisting
algorithm · · · · · TENG Qing-fang, ZUO Jun, PAN Hao, XU Rui-qi (1880 Curum)
Compound disturbance rejection control of dissolved oxygen concentration
WEI Wei, CHEN Nan, ZUO Min, LIU Zai-wen (1895
Graph theory method for multivariate predictive control structure decomposition
WANG Hong-rui, ZOU Tao, ZHANG Xin, WANG Mei-cong, LU Yun-song (1904
Cross-scale image registration based on geometric feature similarity evaluation for atomic force microscope and optical mi
croscope · · · · · · · WU Yi-nan, FANG Yong-chun, FAN Zhi, WANG Chao, LIU Cun-huan, HU Zi-qi (1913
Weighted directed graph based community detection for subsystem decomposition
A multiple extended target multi-Bernouli filter based on Gaussian process regression model
Low-risk terrain classification based on convolutional neural network
ZHANG Qi-an, ZHANG Bo-tao, LÜ Qiang, WANG Ya-dong (1944
Research on adaptive state of charge and state of power joint estimation algorithm of vehicle lithium ion power batteries
······ CAO Ming, HUANG Ju-hua, YANG Zhi-ping, YAN Qi-hao (1951
Data-driven robust containment control of multi-agent networks
Constraint-following control for underactuated systems with inequality constraints
LI Min, XIONG Liang, YIN Hui, SHANGGUAN Wen-bin, QIN Wu (1971
Parameter identification method of permanent magnet synchronous motor based on improved model reference adaptive system
LI Yuan-jiang, DONG Xin, WEI Hai-feng, ZHANG Yi, LIU Wei-ting (1983
Feedback-assisted PD-type quantized iterative learning control with communication constraints
ZHOU Nan, WANG Sen, WANG Jing, SHEN Dong (1989
Robust adaptive fault tolerant control for feedback linearized nonlinear systems · · · · · · · YAO Xue-lian, YANG Yi (2001
An approach of process similarity measurement based on activity occurrence relationship
LI Dong-yue, FANG Huan (2011
Fault detection of multimodal processes based on local entropy double subspace
GUO Jin-yu, LIU Yu-chao, LI Yuan (2020
Suppressing chaos by linear augmentation control LIU Chang, ZENG Yi-cheng (2029)
Fault diagnosis based on fully-correlated kernel partial least squares for pumping unit
WANG Bo, XIA Qin-feng, QIAN Long, PENG Jun, ZHOU Wei (2039
Replay attack measurement of networked control system based on digital watermark
JIE Xin-chun, FEI Min-rui, DU Da-jun (2047
Sensor fault diagnosis of fixed value and servo single closed-loop system
NA Wen-bo, GAO Yu, LI Ming, LIU Tian-tian (2054)
Cooperative localization algorithm considering of communication delay for autonomous underwater vehicles
LJJ Jian, CHEN Xu, LJJO Mao-xin, YANG Teng-fei (2061