



中国自动化学会 主办
中国科学院自动化研究所
科学出版社 出版

A joint publication of
Chinese Association of Automation
Institute of Automation, Chinese Academy of Sciences
Published by Science Press

2010

第 36 卷 第 9 期

Volume 36 Number 9

目次

论文与报告

- 关于 PnP 问题多解的分布与解的稳定性的讨论 孙凤梅 王 波 (1213)
- 基于 Co-motion 的可见光 - 热红外图像序列自动配准算法 张秀伟 张艳宁 杨 涛 张新功 邵大培 (1220)
- 基于前向后向算子分裂的稀疏性正则化图像超分辨率算法 孙玉宝 费 选 韦志辉 肖 亮 (1232)
- 光学头部姿态跟踪的多传感器数据融合研究 罗 斌 王涌天 刘 越 (1239)
- 基于文本重要内容的鲁棒水印算法 姜传贤 陈孝威 李 智 (1250)
- 借助 Lyapunov 方法的量子系统平衡态的布居控制 匡 森 丛 奥 (1257)
- 具有磁滞输入非线性系统的鲁棒自适应控制 张秀宇 林 岩 (1264)
- 离轴式带拖车移动机器人的路径跟踪控制 周火凤 马保离 宋丽辉 张芳芳 (1272)
- 采用双重采样的移动机器人 Monte Carlo 定位方法 李天成 孙树栋 (1279)
- 欠驱动三维桥式吊车系统自适应跟踪控制器设计 孙 宁 方勇纯 王鹏程 张雪波 (1287)
- 随机系统的多模型直接自适应解耦控制器 郑益慧 王 昕 李少远 姜建国 (1295)
- 基于改进齐次多项式技术的离散时间 2-D T-S 模糊系统的收敛镇定条件 解相朋 张化光 (1305)
- 基于多时段 MPCA 模型的间歇过程监测方法研究 常玉清 王 姝 谭 帅 王福利 杨 洁 (1312)

短 文

- 基于有损网络的任意关联系统的分散控制 李 晖 伍清河 宋 莉 (1321)
- 鲁棒镇定受到干扰的非线性微分包含系统 蔡秀珊 (1327)
- 基于 Mean Shift 算法和 NMI 特征的目标跟踪算法研究 甘明刚 陈 杰 王亚楠 金代中 (1332)
- 一个具有完备性和鲁棒性的模糊规则提取算法 王永富 王殿辉 柴天佑 (1337)
- 基于数据关联性的无线传感器网络簇内数据管理算法 向 敏 石为人 (1343)
- 一种快速准蒙特卡罗粒子滤波算法 赵玲玲 马培军 苏小红 (1351)
- 基于网络 QoS 的控制系统协同设计方法研究 邵奇可 俞 立 欧林林 张 端 (1356)

作者更正

- 对“基于 L_p 范数的局部自适应偏微分方程图像恢复”一文的更正 (1219)
- 对“包含执行器动力学的子空间预测动态控制分配方法”一文的更正 (1263)

ACTA AUTOMATICA SINICA

Volume 36 Number 9 2010

CONTENTS

Papers and Reports

- A Note on the Roots Distribution and Stability of the PnP Problem *SUN Feng-Mei, WANG Bo* (1213)
- Automatic Visual-thermal Image Sequence Registration Based on Co-motion
..... *ZHANG Xiu-Wei, ZHANG Yan-Ning, YANG Tao, ZHANG Xin-Gong, SHAO Da-Pei* (1220)
- Sparsity Regularized Image Super-resolution Model via Forward-backward Operator Splitting Method
..... *SUN Yu-Bao, FEI Xuan, WEI Zhi-Hui, XIAO Liang* (1232)
- Multi-sensor Data Fusion for Optical Tracking of Head Pose *LUO Bin, WANG Yong-Tian, LIU Yue* (1239)
- Robust Text Watermarking Based on Significant Components
..... *JIANG Chuan-Xian, CHEN Xiao-Wei, LI Zhi* (1250)
- Population Control of Equilibrium States of Quantum Systems via Lyapunov Method
..... *KUANG Sen, CONG Shuang* (1257)
- A Robust Adaptive Dynamic Surface Control for Nonlinear Systems with Hysteresis Input
..... *ZHANG Xiu-Yu, LIN Yan* (1264)
- Path Following Control of Tractor-trailers with Off-axle Hitching
..... *ZHOU Huo-Feng, MA Bao-Li, SONG Li-Hui, ZHANG Fang-Fang* (1272)
- Double-resampling Based Monte Carlo Localization for Mobile Robot *LI Tian-Cheng, SUN Shu-Dong* (1279)
- Adaptive Trajectory Tracking Control of Underactuated 3-dimensional Overhead Crane Systems
..... *SUN Ning, FANG Yong-Chun, WANG Peng-Cheng, ZHANG Xue-Bo* (1287)
- Multiple Models Direct Adaptive Decoupling Controller for Stochastic Systems
..... *ZHENG Yi-Hui, WANG Xin, LI Shao-Yuan, JIANG Jian-Guo* (1295)
- Convergent Stabilization Conditions of Discrete-time 2-D T-S Fuzzy Systems via Improved Homogeneous Polynomial
Techniques *XIE Xiang-Peng, ZHANG Hua-Guang* (1305)
- Research on Multistage-based MPCA Modeling and Monitoring Method for Batch Processes
..... *CHANG Yu-Qing, WANG Shu, TAN Shuai, WANG Fu-Li, YANG Jie* (1312)

Brief Papers

- Decentralized Control for Arbitrarily Interconnected Systems over Lossy Network
..... *LI Hui, WU Qing-He, SONG Li* (1321)
- Robust Stabilization for Nonlinear Differential Inclusion Systems Subject to Disturbances
..... *CAI Xiu-Shan* (1327)
- A Target Tracking Algorithm Based on Mean Shift and Normalized Moment of Inertia Feature
..... *GAN Ming-Gang, CHEN Jie, WANG Ya-Nan, JIN Dai-Zhong* (1332)
- Extraction of Fuzzy Rules with Completeness and Robustness
..... *WANG Yong-Fu, WANG Dian-Hui, CHAI Tian-You* (1337)
- A Cluster Data Management Algorithm Based on Data Correlation of Wireless Sensor Networks
..... *XIANG Min, SHI Wei-Ren* (1343)
- A Fast Quasi-Monte Carlo-based Particle Filter Algorithm
..... *ZHAO Ling-Ling, MA Pei-Jun, SU Xiao-Hong* (1351)
- Co-design Methodology for Network-based Control Systems Based on QoS
..... *SHAO Qi-Ke, YU Li, OU Lin-Lin, ZHANG Duan* (1356)

Erratums

- Erratum: An Adaptive PDE Image Processing Method Based on L_p Norm (1219)
- Erratum: Subspace Predictive Dynamic Control Allocation for Overactuated System with Actuator Dynamics
..... (1263)

(本期编辑: 张 哲 吴燕华 任艳青)