

参考文献(References):

- [1] VAN de VEN P, FLANGAN C, TOAL D. Neural network control of underwater vehicles[J]. *Engineering Applications of Artificial Intelligence*, 2005, 18(5): 533 – 547.
- [2] YUH J. A neural net controller for underwater robotic vehicles[J]. *IEEE J of Oceanic Engineering*, 1990, 15(3): 161 – 166.
- [3] LORENTZ J, YUH J. A survey and experimental study of neural network AUV control[C] // *Proc of the Symposium on Autonomous Underwater Vehicle Technology*. Monterey, CA, USA: [s.n.], 1996: 109 – 116.
- [4] FUJII T, URA T. SONCS: Self-organizing neural-net-controller system for autonomous underwater robots[C]//*Proc of IEEE Int Joint Conf on Neural Networks*. Singapore: [s.n.], 1991: 1973 – 1982.
- [5] ISHII K, FUJII T, URA T. An on-line adaptation method in a neural network based control system for AUV's[J]. *IEEE J of Oceanic Engineering*, 1995, 20(3): 221 – 228.
- [6] 邢志伟. 复杂海洋环境下水下机器人控制问题研究[D]. 北京: 中国科学院研究生院, 2003.
(XING Zhiwei. *Study on control problems for underwater vehicles in complicated oceanic environment*[D]. Beijing: Graduate School of the Chinese Academy of Sciences, 2003.)
- [7] LEWIS F L, LIU K, YESILDIREK A. Neural net robot controller with guaranteed tracking performance[J]. *IEEE Trans on Neural Networks*, 1995, 6(3): 703 – 715.
- [8] KIM M, INMAN D J. Direct adaptive control of underwater vehicles using neural networks[J]. *J of Vibration and Control*, 2003, 9(5): 605 – 619.
- [9] JAGANNATHAN S, GALAN G. One-layer neural-network controller with preprocessed inputs for autonomous underwater vehicles[J]. *IEEE Trans on Vehicular Technology*, 2003, 52(5): 1342 – 1354.
- [10] KULJACA O. *Intelligent neural network and fuzzy logic control of industrial and power systems*[D]. Arlington, USA: University of Texas, 2003.
- [11] FOSSEN T I. Underwater vehicle dynamics[M]//*Underwater Robotic Vehicles: Design and Control*. Albuquerque, NM: TSI Press, 1995: 15 – 40.
- [12] 董聪, 酃正能, 夏人伟, 等. 多层前向网络研究进展及若干问题[J]. *力学进展*, 1995, 25(2): 186 – 196.
(DONG Cong, LI Zhengneng, XIA Renwei, et al. Advances and problems in the study of multilayer feedforward neural networks[J]. *Advances in Mechanics*, 1995, 25(2): 186 – 196.)

作者简介:

俞建成 (1976—), 男, 副研究员, 博士, 主要从事水下机器人导航与控制研究, E-mail: yjc@sia.cn;

李强 (1980—), 男, 博士研究生, 主要从事水下机器人控制研究, E-mail: liqiang@sia.cn;

张艾群 (1959—), 男, 研究员, 博士生导师, 主要从事水下机器人总体技术研究, E-mail: zaq@sia.cn;

王晓辉 (1968—), 男, 研究员, 博士生导师, 主要从事水下机器人控制技术研究, E-mail: wxh@sia.cn.

下 期 要 目

- 大型复杂系统的动态SDG模型及传感器布置问题 杨帆, 萧德云
- 利用相位的自旋1/2量子系统的相干控制 丛爽, 楼越升
- 基于时间尺度的感应电机自抗扰控制器的参数整定 邵立伟, 廖晓钟, 张宇河
- 时变关联系统的分散自适应输出反馈控制 田洁, 解学军, 刘海宽
- 多机电力系统PSS参数优化新方法 郝正航, 李少波, 周杰娜, 文方
- 基于分散动态补偿的矩形广义系统的正则化与镇定 张国山
- 网络控制系统补偿器设计及稳定性分析 聂雪媛, 王恒
- 转弯机动目标的两层交互多模型跟踪算法 孙福明, 吴秀清, 王鹏伟
- 交互式遗传算法的噪声及降噪策略 周勇, 巩敦卫
- 求解连续空间优化问题的量子蚁群算法 李盼池, 李士勇
- 基于结构奇异值 μ 综合的热轧带钢AGC鲁棒控制 杨斌虎, 杨卫东, 陈连贵
- 三关节单杆体操机器人的动力学参数辨识 李祖枢, 张华, 古建功, 陈桂强
- 变论域自适应模糊控制在航机发电中的应用 郑宏, 徐红兵, 朱贵平
- 一类多通道不确定时滞大系统分散鲁棒 H_∞ 控制: LMI方法 陈宁, 张小峰, 桂卫华, 李金洲
- 电动车燃料电池控制系统 李果, 张培昌, 余达太, 毋茂盛