《控制理论与应用》

第 32 卷 (2015年) 总目次

第1期

论文与报告

有色量测噪声下的改进求容积卡尔曼滤波器 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	清(1)
多步历史估计信息反馈多模型融合方法 申屠晗, 薛安克, 骆吉曼	安(11)
具有输入饱和的近空间飞行器鲁棒控制	某(18)
基于最小拍观测器的自抗扰控制器设计与性能分析 张 超,朱纪洪,高亚至	奎(29)
凸多面体不确定系统的符号稳定性分析 · · · · · · · · · · · · · · · 王 · 通,董朝阳,王 · 青,倪茂	林(35)
有色噪声背景下的正交子空间辨识	子(43)
采用速度观测器的多Euler-Lagrange系统一致性跟踪控制 · · · · · · · · · · · · · · · · 徐智浩, 李 胜, 陈庆	伟(50)
具有边界切换反馈控制的波方程网络及其稳定性分析	起(58)
移动双臂机械手系统协调操作的视觉伺服技术	达(69)
非确定型离散事件系统双模拟控制的实现 · · · · · · 刘富家	春(75)
基于主成分分析改进的极限学习机方法的精对苯二甲酸醋酸含量软测量 · · · · · · · · · · 贺彦林, 王 晓, 朱群城	雄(80)
短 文	
网络控制系统的模型依赖平均驻留时间调度与控制 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	伟(86)
立体视觉里程计中基于微粒群优化的初始运动估计和内点检测	林(93)
舰载机着舰侧回路时变风险权值矩阵线性变参数预测控制 朱齐丹, 王立鹏, 张 智, 闻子侠	£(101)
一类增长率依赖输出的非线性系统的输出反馈输出跟踪控制 王兴平, 朱泓霖, 程兆林	(110)
溶解氧浓度的直接自适应动态神经网络控制方法 张 伟, 乔俊飞, 李凡军	(115)
基于Jacobi方法的线性离散时间系统的迭代学习控制	J(122)
基于类电磁机制优化的FastSLAM2.0算法 · · · · · · · · · · · · 陈世明, 袁军锋, 陈小玲, 方华京	(127)
第2期	
论文与报告	
卫星控制系统离散积分滑模容错控制	ii(133)
块序列布尔网络的拓扑结构 宋金利, 李志强	,
基于滑模模型参考自适应观测器的无速度传感器三相永磁同步电机模型预测转矩控制	` ′
······ 滕青芳, 柏建勇, 朱建国, 郭有光	i(150)
动态环境中服务机器人的改进型地图学习规划 · · · · · · · · · · · · · 陈彦杰, 王耀南, 钟 · 杭, 缪志强	(162)
多元优化算法的渐近性分析 李宝磊, 吕丹桔, 张钦虎, 施心陵, 安镇宙	i(169)
带扰动控制系统的形式化设计 张晋津,张 严,朱朝晖	
基于变分贝叶斯势均衡多目标多伯努利滤波的多扩展目标跟踪算法 · · · · · · · · · 李翠芸, 王 荣, 姬红兵	
具有未知动态的线性系统二人零和博弈问题在线学习方案 富 月, 柴天佑	
速度指定位置跟踪双永磁同步电动机的反推控制 王家军	(202)

控制理论与应用			第 32 卷
对转永磁同步电机直接转矩控制方法 罗德荣, 邹勇波		 , 成双银,	孔永强(210)
时滞柔性关节机械臂自适应位置/力控制	 陈明金 	, 李树荣,	曹乾磊(217)
短文			
高超声速飞行器的调度离线预测控制	高海燕	, 蔡远利,	唐伟强(224)
基于证据推理和置信规则库的装备寿命评估			
双层预测控制中基于操作变量增量的多优先级稳态目标计算	· 李世卿	, 丁宝苍,	孙 耀(239)
求解流水车间批量流集成调度的离散入侵杂草优化算法		桑红燕,	潘全科(246)
永磁同步电机伺服系统的自适应滑模最大转矩/电流控制 卢 涛	, 于海生	, 山炳强,	迟洁茹(251)
一类非仿射非线性不确定系统自适应鲁棒控制		· 陈龙胜,	王 琦(256)
基于泡沫图像特征的金锑浮选入矿品位估计 吴 佳	,谢永芳	, 阳春华,	桂卫华(262)
基于改进Rao-Blackwellized粒子滤波器的同时定位与地图构建 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	罗 元	, 傅有力,	程铁凤(267)
第 3 期			
综述与评论			
智能制造装备视觉检测控制方法综述 王耀南	, 陈铁健	, 贺振东,	吴成中(273)
论文与报告			
线性电机伺服系统的自适应鲁棒控制		. 张扬名,	闫 鹏(287)
受未知通信时滞影响的高阶多智能体系统的趋同			, ,
原子力显微镜中微悬臂梁分布参数系统的Hammerstein模型 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			, ,
基于Volterra模型的预测控制及应用 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			, ,
未知观测噪声时机器人同步定位与地图构建······尔动桥式吊车消摆跟踪控制····································			
随机马尔科夫跳跃系统有限时间控制			, ,
参数完全未知的不同混沌系统的尺度与混合同步			, ,
具有动态不确定性互联大系统的分散自适应控制			
基于区域空间知识模型的在线快速路径规划			, ,
部分可观Petri网结构信息在故障诊断中的应用 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			, ,
基于混合整数规划的一般Petri网死锁检测方法 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			, ,
支持向量数据描述及降幅重构方法在间歇过程故障分类中的应用研究	谢彦红	, 耿志成,	李 元(380)
`			
短文			
基于抽象凸估计选择策略的差分进化算法 周晓根	, 张贵军	, 梅 珊,	明 洁(388)
LC振荡型忆阻混沌电路及时滞反馈控制 · · · · · · 洪庆辉	,刘奇能	, 李志军,	曾以成(398)
基于有限频段的 $Markov$ 跳变系统有限时间 H_{∞} 滤波 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			, ,
风能转换系统执行器故障重构与容错控制	,贺庆楠	, 杨雄飞,	赵芝璞(413)
第4期			
综述与评论			
多智能体系统能控性研究进展 关永强	,纪志坚	,张霖,	王 龙(421)
车用汽油发动机电子控制系统研究现状与展望 王耀南, 申永鹏	1, 孟步敏	, 李会仙,	袁小芳(432)

论文与报告

基于光滑二阶滑模的可重复使用运载器有限时间再入姿态控制	… 董	琦,	宗	群,	王	芳,	田相	i苓(448)
无人驾驶飞行器姿态的非线性扰动抑制控制			黄廷	廷国,	王	璐,	苏剑	波(456)
高斯混合概率假设密度无序估计分布式融合	孔	云波,	冯新	折喜,	乔庐	可东,	刘	钊(464)
适应连续外扰的时滞加速度反馈控制器			安	方,	张刀	万良,	胡笑	(472)
基于离散化的六足机器人自由步态规划		≥满宏,	张	明路,	张力	\俊,	王	琰(481)
带有未知参数和有界干扰的移动机器人轨迹跟踪控制 陈 罡, 高婷	婷,贾	5庆伟	周音	5才,	黄汩	二帅,	王	薇(491)
互联电网自动发电控制功率分配的改进逼近于理想解的排序-Q多目标优化算法					张孝	纟顺,	余	涛(497)
网络环境下不敏感系统的分布式区域预测控制方法			. 庞	强,	邹	涛,	丛秋	(梅(504)
基于定子电流监控的轴承故障在线监测	张	海刚,	尹忄	台欣,	祝	乔,	杨永	完(513)
过饱和状态下的单交叉口最小延误信号周期模型			徐	建闽,	荆材	杉彬,	卢	凯(521)
磁悬浮直线电动机 H_∞ 鲁棒控制器及其蚁群算法优化设计 \cdots					蓝孟		刘宇	华菲(527)
短文								
基于权重阈值寻优的案例推理分类器特征约简			. 赵	辉,	严身	爱军,	王	普(533)
随机资源约束项目调度问题基于序的果蝇算法					郑昉	혼龙,	王	凌(540)
汽油机非线性卡尔曼滤波暂态进气量估计及空燃比控制					冯	煜,	焦晓	红(546)
无抖振离散重复控制器的设计与实现					邬廷	令伟,	孙明]轩(554)
高阶参数优化迭代学习控制算法					逄	勃,	邵	诚(561)
* * * *								
《控制理论与应用》征稿简则								(568)
第 5 期								
综述与评论								
Delta算子系统简述			杨滔	烘玖,	夏ラ	记清,	李惠	〔光(569)
论文与报告								
纯方位距离参数化概率假设密度和势概率假设密度滤波器								
鲁棒稳定性对最优二次型控制设计的约束								, ,
最优控制 L_1 自适应在重装空投纵向控制器设计中的应用 \cdots								
飞翼布局无人机分数阶积分滑模姿态控制								
补偿模型误差的采油过程多目标优化								,
改进的r支配高维多目标粒子群优化算法 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·								
基于多目标优化模型的电动汽车增程器油耗及排放优化 申永								
感应电机二阶滑模次优算法定子磁链观测器设计								, ,
基于最大方差权信息系数的煤气数据填补								, ,
晶圆重入加工的组合设备终止暂态的调度与分析 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·								, ,
考虑铰间间隙和重力影响的空间机械臂轨迹跟踪控制	···· 対	间福才	,侯	甜甜,	秦	利,	冯仹	波(665)
具有操作条件反射机能的人工感觉运动系统 黄 静, 阮晓	钢,	F乃功	, 张	晓平,	魏慧	告岩,	范青	武(674)

短 文

未知控制方向的迟滞非线性系统预设自适应控制	赵新龙,	汪佳丽(682)
代价敏感学习中的损失函数设计 · · · · · 李秋洁,	赵亚琴,	顾 洲(689)
实现人身和机器人交流的神经振动子控制算法 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	谢光辉,	王光建(695)
零航速减摇鳍自适应主从控制器设计 宋吉广, 梁利华,	金鸿章,	綦志刚(703)
竖炉焙烧过程的智能设定模型	严爱军,	黄晓倩(709)

* * * *

第6期

论文与报告

短 文

第7期

论文与报告

第 12 期	《控制理论与应用》第 32 卷(2015年)总目次
双馈风机自适应神经分散协调预测 具有多传输通道系统的网络化预测 一类无冲突轨迹规划方案······	N控制 李晓明, 牛玉广, 王世林, 林忠伟, 李明扬(902) N控制 宋洪波, 刘国平(912) 市云祥, 汤新民, 张 明(918) 非云祥, 汤新民, 张 明(918) 本化制导控制 赵 暾, 王 鹏, 刘鲁华, 吴 杰(925)
	短 文
改进ELMAN网络的Q学习温度切完 一类具有羊群效应的多重多维泰勒 热连轧精轧负荷分配优化的多目标 含正反馈振动主动控制系统的混合	王 青, 王 通, 董朝阳, 江未来(949) 换控制 乔景慧, 柴天佑(955) 协网动力学模型 周 博, 严洪森(963) 示反向迭代法 李 冬, 刘建昌, 谭树彬, 于 霞(970) 合自适应控制 高志远, 朱晓锦, 张合生, 李培江(978) 分析和控制设计 张 彪, 周绍生(985)
	第8期
	论文与报告
翼伞系统最优归航轨迹设计的敏愿带不确定量测和未知虚警概率的制高斯渐进贝叶斯滤波器··········转移概率一般不确知时滞Markov战	混合属性数据聚类研究

鲁棒卡尔曼滤波下的图像雅可比矩阵带时延补偿的估计·······王新梅,魏 武,刘 玮,刘 峰,袁银龙(1052)原子力显微镜系统广义预测控制与成像·················董晓坤,方勇纯,张雪波(1058)

带有饱和的电机伺服系统非奇异终端滑模funnel控制(英文)······ 陈 强、汤筱晴(1064)

废气再循环--可变几何截面涡轮增压柴油发动机燃气双环系统建模及协同控制 神艳艳, 王浩平, 田 杨(1072)

双侧电驱动履带车辆运动解耦与变结构控制 曾庆含, 马晓军, 袁 东, 刘春光(1080)

含柴油发电机和蓄电池储能的独立微电网频率分层控制 马艺玮, 杨 苹, 陈思哲, 赵卓立, 王月武(1098)

短 文

第9期

纪念张钟俊先生诞辰100周年专刊

以学术前沿为引领,结合工程实践发展控制理论——纪念张钟俊先生诞辰100周年(代序) · · · · · · · · 席裕庚,李少远(1129)

综述与评论

控制论视角下对宏观经济建模的再思考:为能预测经济危机,对建模的审视及趋势评述	
复合故障诊断技术综述	
全局优化视角下的有色冶金过程建模与控制	
基于证据推理规则的信息融合故障诊断方法	
听觉脑-机接口的智能机器人控制系统 · · · · · · · · · · · · · · · 王行愚, 蔡 锋, 金 晶, 张 宇, 王 蓓(1183)	,
, = , , , = , , , , , , , , , , , , , ,	
论文与报告	
多智能体系统一致性的递阶结构设计 席裕庚, 李晓丽(1191)	
多阶段均值-方差资产负债管理的随机控制(英文)	,
通信延时和数据丢包下事件驱动的多智能体系统一致性研究(英文) 崔彦良, 费敏锐, 杜大军, 李 慷(1208)	
串级自抗扰控制器在纵列式双旋翼直升机飞行姿态控制中的应用	
	,
不等长批次过程的有序时段划分、建模及故障检测(英文) 李文卿, 赵春晖, 孙优贤(1226)	
数据驱动下的半导体生产线动态调度方法	
具有死区输入的分数阶混沌系统的有限时间同步(英文)	
混杂随机微分方程θ方法的几乎必然指数稳定性(英文)	
车轨长度受限的并行双摆能量控制······ 武玉强, 朱成龙(1254)	
表征空间中的机器人分层运动规划 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
带有网络拓扑优化的分布式预测控制方法(英文)	
* * * *	
书讯(1232)	
1344 (1232)	
Ant. 4 0 HIT	
第 10 期	
第 10 期 无人机自主控制专刊	
无人机自主控制专刊	
无人机自主控制专刊 前言·····(1277)	
无人机自主控制专刊 前言·····(1277)	
无人机自主控制专刊 前言·····(1277)	
无人机自主控制专刊 前言	
无人机自主控制专刊 前言·····(1277)	
无人机自主控制专刊 前言	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论 旋翼飞行机器人研究进展 谭建豪, 王耀南, 王媛媛, 张艺巍, 王 楚, 陈谢沅澧(1278) 论文与报告	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论 旋翼飞行机器人研究进展 谭建豪, 王耀南, 王媛媛, 张艺巍, 王 楚, 陈谢沅澧(1278) 论文与报告 高超声速飞行器再入姿态鲁棒控制 赖 薇, 孟 斌, 孙洪飞(1287)	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论 旋文与报告 心文与报告 高超声速飞行器再入姿态鲁棒控制 赖 薇, 孟 斌, 孙洪飞(1287) 基于鸽群行为机制的多无人机自主编队 成少路底, 范彦铭(1298) 水上无人机自主着水控制系统设计 杜 欢, 范国梁, 易建强(1305)	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论 论文与报告 心文与报告 高超声速飞行器再入姿态鲁棒控制 軟 薇, 盂 斌, 孙洪飞(1287) 基于鸽群行为机制的多无人机自主编队 原华鑫, 段海滨, 范彦铭(1298) 水上无人机自主着水控制系统设计 杜 欢, 范国梁, 易建强(1305) 位置和速度受限的微型无人直升机轨迹跟踪控制器 第 尧, 霍 伟(1316)	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论 環建豪, 王耀南, 王媛媛, 张艺巍, 王 楚, 陈谢沅澧(1278) 论文与报告 赖 薇, 孟 斌, 孙洪飞(1287) 基于鸽群行为机制的多无人机自主编队 邱华鑫, 段海滨, 范彦铭(1298) 水上无人机自主着水控制系统设计 杜 欢, 范国梁, 易建强(1305) 位置和速度受限的微型无人直升机轨迹跟踪控制器 第 尧, 霍 伟(1316) 非匹配扰动干扰下的无人直升机轨迹跟踪控制 方 星, 吴爱国, 董 娜(1325)	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论 论文与报告 高超声速飞行器再入姿态鲁棒控制 赖 薇, 孟 斌, 孙洪飞(1287) 基于鸽群行为机制的多无人机自主编队 原华鑫, 段海滨, 范彦铭(1298) 水上无人机自主着水控制系统设计 杜 欢, 范国梁, 易建强(1305) 位置和速度受限的微型无人直升机轨迹跟踪控制器 第 亮, 霍 伟(1316) 非匹配扰动干扰下的无人直升机轨迹跟踪控制 方 星, 吴爱国, 董 娜(1325) 小型四旋翼无人机双闭环轨迹跟踪与控制(英文) 许 璟, 蔡晨晓, 李勇奇, 邹 云(1335) 小型四旋翼无人机建模与有限时间控制 廖卫中, 宗 群, 马亚丽(1343)	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论 (1277) 旋文与报告 瀬 薇, 孟 斌, 孙洪飞(1287) 高超声速飞行器再入姿态鲁棒控制 赖 薇, 孟 斌, 孙洪飞(1287) 基于鸽群行为机制的多无人机自主编队 邱华鑫, 段海滨, 范彦铭(1298) 水上无人机自主着水控制系统设计 杜 欢, 范国梁, 易建强(1305) 位置和速度受限的微型无人直升机轨迹跟踪控制器 第 尧, 霍 伟(1316) 非匹配扰动干扰下的无人直升机轨迹跟踪控制 方 星, 吴爱国, 董 娜(1325) 小型四旋翼无人机双闭环轨迹跟踪与控制(英文) 许 璟, 蔡晨晓, 李勇奇, 邹 云(1335) 小型四旋翼无人机建模与有限时间控制 廖卫中, 宗 群, 马亚丽(1343) 四旋翼飞行器的自抗扰飞行控制方法 刘一莎, 杨晨置, 王 伟(1351)	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 嫁述与评论	
无人机自主控制专刊 前言 (1277) 综述与评论 (1277) 旋文与报告 瀬 薇, 孟 斌, 孙洪飞(1287) 高超声速飞行器再入姿态鲁棒控制 赖 薇, 孟 斌, 孙洪飞(1287) 基于鸽群行为机制的多无人机自主编队 邱华鑫, 段海滨, 范彦铭(1298) 水上无人机自主着水控制系统设计 杜 欢, 范国梁, 易建强(1305) 位置和速度受限的微型无人直升机轨迹跟踪控制器 第 尧, 霍 伟(1316) 非匹配扰动干扰下的无人直升机轨迹跟踪控制 方 星, 吴爱国, 董 娜(1325) 小型四旋翼无人机双闭环轨迹跟踪与控制(英文) 许 璟, 蔡晨晓, 李勇奇, 邹 云(1335) 小型四旋翼无人机建模与有限时间控制 廖卫中, 宗 群, 马亚丽(1343) 四旋翼飞行器的自抗扰飞行控制方法 刘一莎, 杨晨置, 王 伟(1351)	

No 15 Mi
有向图下非线性无人机群自适应合围控制(英文) 余 瑶, 任 昊, 张 兰, 孙长银(1384
多无人机航迹融合算法及性能评估(英文)
多无人机空中加油的最优会合航路规划 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
城市密集不规则障碍空间无人机航路规划 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
基于集散式模型预测控制的多无人机协同分区搜索 吴青坡,周绍磊,刘 伟,尹高扬(1414
有向切换通信拓扑下多无人机分布式编队控制(英文)刘伟,周绍磊,祁亚辉,闫实(1422
有问切换超信和作下多元人机力和式编队任则(夹叉)
* * * *
征文通知 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
第 11 期
无人机自主控制专刊
前言(1429
论文与报告
平面四旋翼无人飞行器运送系统的轨迹规划与跟踪控制器设计 梁 潇, 方勇纯, 孙 宁(1430
无人机全电式自主刹车系统滑模极值搜索控制 · · · · · · · · · · · · · · · · · 陈晓雷, 林 辉, 马冬麒(1439
推力矢量无人机尾坐式垂直起降控制 匡敏驰, 朱纪洪, 吴德贵(1449
四旋翼无人机姿态系统的非线性容错控制设计 郝 伟, 鲜 斌(1457
无人机空中加油过程中分数阶滑模会合导引控制 · · · · · · · · · · · · · · · · 屈耀红,余自权,张友民(1464
离散型自抗扰控制器在四旋翼飞行姿态控制中的应用 · · · · · · · 李 》 毅,陈增强,孙明玮,刘忠信,张 青(1470
无人机多源导航信息自主管理方法研究
固定翼无人机自动着陆的一体化制导控制 张 聪, 吴云洁, 方 迪(1487
基于多agent系统的大规模无人机集群对抗 · · · · · · · · · · 罗德林, 张海洋, 谢荣增, 吴顺祥(1498
飞行器分层势场路径规划算法 · · · · · · · · · · · · · · · 代冀阳, 王村松, 殷林飞, 杨保建, 熊俊强(1505
用于无人机室内导航的光流与地标融合方法 吴 琦, 蔡志浩, 王英勋(1511
基于多目标控制的变体飞行器切换线性变参数控制器 · · · · · · 何
在线滚动优化下的无人自转旋翼机自动起飞控制 王 寅, 王道波(1526
适应扰动的无人直升机姿态跟踪控制 · · · · · · · · · · · · · 陈旭智,蒙志君,赵文龙,王凯鹏(1534
短 文
高超声速飞行器应用保护映射的大包线控制律 · · · · · · · · · · · · 刘梦影, 刘燕斌, 肖地波, 陆宇平, 张亚平(1540
面向目标跟踪的多机协同通信保持控制
无人机多机动目标自主探测与跟踪 张音哲, 刘贵喜, 李 斯, 黄楠楠(1561
* * * *
征文通知 · · · · · · · (1567
本刊征稿简则
第 12 期
综述与评论
火力单元部署优化问题的现状与进展 丁舒忻, 陈 晨, 辛 斌, 陈 杰(1569

论文与报告

选择性融合多尺度筒体振动频谱的磨机负荷参数建模	汤	健,	柴天佑,	丛和	阦梅,	刘	卓,	余	文(1582)
一类非线性系统有限时间流形吸引的浸入与不变控制(英文)				黄显	退林,	张	旭,	卢鸿	谦(1592)
泡沫图像特征驱动的锑粗选加药控制策略			吴 佳,	谢カ	泳芳,	阳春	华,	桂卫	华(1599)
非线性抛物型偏差分系统迭代学习控制			戴喜生,	郭」	区君,	田森	平,	李克	讷(1607)
基于广义预测控制和扩展状态观测器的永磁同步电机控制	. 刘旭	点东,	李 珂,	孙	静,	符晓	:玲,	张承	慧(1613)
改进的牛顿预测校正格式 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				. 吕	巍,	隋瑞	掃,	冯恩	民(1620)
磁轴承变饱和柔性变结构控制	. 袁	野,	孙玉坤,	黄丸	k红,	周云	红,	鞠金	涛(1627)
带不确定参数和噪声方差的鲁棒观测融合Kalman滤波器 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·				杨春	季山,	王雪	梅,	邓自	立(1635)
一类非线性对象基于区间观测器的 L_2 增益性能综合 \dots						. 何忠	3伟,	谢	巍(1641)
圆形区域内鲁棒极点配置优化 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·						. 翟军	三昌,	高立	群(1647)
基于扩散 K 近邻距离的间歇过程故障诊断				. 李	元,	刘亚	东,	张	成(1653)
高炉布料设定值优化控制			李晓理,	刘德	惠馨,	周	翔,	陈先	中(1660)
输入受限的非线性系统自适应模糊backstepping控制 ·····			王永超,	张月	生修,	曹立	佳,	扈晓	翔(1669)
短文									
移动机器人对气体泄漏源的定位——矩阵半张量积方法						蒋	萍,	王玉	振(1676
三级式同步电机的自抗扰起动控制									
欠驱动基准系统的约束控制 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·									
风能转换系统执行器故障主动容错控制 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·									
核电站蒸汽发生器水位模糊预测控制									
* * * *									
用正									(1626)