

- [3] FARID A B, VINCENT L, JAN S. The generalized maxwell-slip model: a novel model for friction simulation and compensation[J]. *IEEE Transactions on Automatic Control*. 2005, 50(11): 1883 – 1887.
- [4] ASHWANI K P, JINHYOUNG O, DENNIS S B. On the lucre model and friction induced hysteresis[C]//*Proceedings of the 2006 American Control Conference*. Minneapolis, Minnesota: MIT Press, 2006, 8: 3247 – 3252.
- [5] TAN Y L, CHANG J C, TAN H L. Adaptive backstepping control and friction compensation for AC servo with inertia and load uncertainties[J]. *IEEE Transactions on Industrial Electronics*. 2003, 50(5): 944 – 952.
- [6] CARLOS C D W, LISCHINSKY P. Adaptive friction compensation with partially known dynamic friction model[J]. *International Journal of Adaptive Control and Signal Processing*. 1997, 11(1): 65 – 80.
- [7] 李文磊, 张智焕, 井元伟等. 基于自适应Backstepping设计的TCSC非线性鲁棒控制器[J]. *控制理论与应用*, 2005, 22(1): 153 – 156.

(LI Wenlei, ZHANG Zhihuan, JING Yuanwei, et al. Nonlinear robust control based on adaptive backstepping design for TCSC[J]. *Control Theory & Applications*, 2005, 22(1): 153 – 156.)

作者简介:

周金柱 (1979—), 男, 西安电子科技大学博士研究生, 主要研究方向为非线性控制、伺服系统影响机理等, E-mail: xidian.jzzhou@126.com;

段宝岩 (1955—), 男, 西安电子科技大学校长, 教授, 博士生导师, 主要研究领域为机电精密控制、天线和伺服系统机电耦合理论等;

黄进 (1968—), 男, 西安电子科技大学电子机械系主任, 博士, 教授, 主要研究方向为机电控制系统、伺服系统影响机理等.

下 期 要 目

- 仿生波动长鳍运动学建模及算法研究 胡天江, 沈林成, 李 非, 王光明, 韩小云
- 污水处理过程的递阶神经网络建模 丛秋梅, 柴天佑, 余 文
- 具有扰动输入的不确定性非线性系统的输出调节极限性能 吴俊斌, 苏为洲
- 带有时延补偿的图像雅可比矩阵估计方法 高振东, 苏剑波
- 采样粒子群优化模型及其动力学行为分析 冯远静, 俞 立, 冯祖仁
- 具有轮盘反转算子的多Agent算法用于线性系统逼近 张俊岭, 梁昌勇, 杨善林
- 一类多输入级联非线性切换系统的全局镇定 董亚丽, 范姣姣, 秦化淑
- 线性多变量系统的控制Lyapunov函数构造 蔡秀珊, 韩正之, 吕干云, 王 霄
- 噪声为单位根过程的非参数函数变点的小波检测 齐培艳, 田 铮, 段西发, 李晓燕, 陈占涛
- 多采样率系统的辨识问题综述 倪博溢, 萧德云
- 基于二维混合模型的保成本重复控制 兰永红, 吴 敏, 余锦华, 何 勇
- 一种新的基于遗忘因子的递推子空间辨识算法 杨 华, 李少远
- 视故障为结构不确定项的鲁棒可靠跟踪控制器设计 欧阳高翔, 倪茂林, 孙承启
- 时滞切换系统的时滞依赖稳定 罗正选, 张霄力
- 基于模糊ARMAX模型的模糊建模 王宏伟, 于双和