

- [7] NAM K, ARAPOSTATHIS A, LEE S. Some numerical aspects of approximate linearization of single-input nonlinear systems[J]. *International Journal of Control*, 1993, 57(2): 463 – 472.
- [8] KANG W. Approximate linearization of nonlinear control systems[J]. *Systems & Control Letters*, 1994, 23(1): 43 – 52.
- [9] XU Z G, HAUSER J. Higher order approximate feedback linearization about a manifold for multi-input systems[J]. *IEEE Transactions on Automatic Control*, 1995, 40(5): 833 – 840.
- [10] GHANADAN R, BLANKENSHIP G L. Adaptive control of nonlinear systems via approximate linearization[J]. *IEEE Transactions on Automatic Control*, 1996, 41(4): 618 – 625.
- [11] DEUTSCHER J, SCHMID C. A numerical approach to approximate feedback linearization[C] // *Proceedings of the 2006 IEEE Conference on Computer Aided Control Systems Design Munich*. Germany: IEEE, 2006: 1934 – 1939.
- [12] DEUTSCHER J, SCHMID C. A state space embedding approach to approximate feedback linearization of nonlinear single input control systems[J]. *International Journal Robust and Nonlinear Control* 2006, 16(9): 421 – 440.
- [13] CHEN G, DELLA DORA J. An algorithm for computing a new normal form for dynamical systems[J]. *Journal of Symbolic Computation*, 2000, 29(3): 393 – 418.
- [14] CHEN G, DELLA DORA J. Rational normal form for dynamical systems via Carleman linearization[C] // *Proceedings of the 1999 International Symposium on Symbolic and Algebraic Computation*. Vancouver, Canada: ACM Press, 1999: 165 – 172.
- [15] KANG W, KRENER A J. Extended quadratic controller normal form and dynamic state feedback linearization of nonlinear systems[J]. *SIAM Journal of Control and Optimization*, 1992, 30(6): 1319 – 1337.
- [16] CHENG D, MARTIN C F. Normal form representation of control systems[J]. *International Journal of Robust Nonlinear Control*, 2002, 12(5): 409 – 433.

作者简介:

张 健 (1978—), 男, 讲师, 目前研究方向为非线性控制系统,

E-mail: zhangj@uestc.edu.cn;

李春光 (1976—), 男, 教授, 目前研究方向为复杂动态系统,

E-mail: cgli@uestc.edu.cn;

徐红兵 (1967—), 男, 教授, 目前研究方向为智能控制系统,

E-mail: hbxu@uestc.edu.cn.

下 期 要 目

动力学在线更新的人和机器人握手智能控制器·····谢光辉, 梁锡昌, 桥本稔, 庄小红
 基于 $K_p = LDU$ 分解的多变量离散时间系统鲁棒模型参考自适应控制·····李俊领, 陈 伟, 邵长彬
 考虑输入约束的发电机汽门非线性自适应控制·····孙丽颖, 赵 军
 基于向量图分析的分布参数系统迭代学习控制·····戴喜生, 李 政, 田森平
 柔性支撑Stewart平台自适应交互PID隔振控制·····段学超, 仇原鹰
 随机风速场的数值模拟及高层建筑风振控制·····汪 权, 王建国, 张鸣祥
 不确定广义系统的弹性 H_∞ 控制·····张 伟, 时 宝, 盖明久
 模糊控制器输出值不变的两个充分条件·····王加银, 李洪兴
 仿射非线性控制系统生存性的判别·····高 岩
 基于不完全量测下离散线性滤波的修正Riccati方程·····许志刚, 盛安冬, 郭 治
 基于预测值控制的变采样网络控制系统·····薛 燕, 刘 克
 非均匀气隙永磁同步电机的自适应混沌同步·····张兴华, 丁守刚
 拟合迭代学习数据的工业过程控制器·····回立川, 林 辉