

作者简介:

方勇纯 (1973—), 男, 教授、博士生导师, IEEE高级会员, 主要研究方向为复杂系统非线性控制、机器人视觉控制, E-mail: yfang@robot.nankai.edu.cn, 本文通讯作者;

刘 玺 (1984—), 男, 硕士, 主要研究方向为非线性控制、移动

机器人、视觉伺服, E-mail: liux@robot.nankai.edu.cn;

李宝全 (1986—), 男, 博士研究生, 主要研究方向为移动机器人、计算机视觉, E-mail: libq@robot.nankai.edu.cn;

张雪波 (1984—), 男, 博士, 讲师, 主要研究方向为视觉控制、移动机器人、计算机视觉, E-mail: zhangxb@robot.nankai.edu.cn.

下 期 要 目

- 混合量子差分进化算法及应用 任子武, 熊 蓉, 褚 健
蛙跳优化算法求解多目标无等待流水线调度 潘玉霞, 潘全科, 李俊青
无线网络化系统自适应能量调度与协同控制 王 艳, 纪志成
有向网络下仿射非线性多个体协同动力学系统的整体行为 金继东, 郑毓蕃
质子交换膜燃料电池温度模型与模糊控制 胡 鹏, 曹广益, 朱新坚
具有未知输出函数的非线性系统全局输出反馈控制 叶 慧, 翟军勇, 费树岷
基于信息量的分布式协同自组织算法 陈延军, 潘 泉, 梁 彦, 李小偃
未知多变量非线性系统自适应模糊预测控制 师五喜
作业型摇控水下运载器的多变量Backstepping鲁棒控制 朱康武, 顾临怡
电动助力转向系统多领域鲁棒控制模型的降阶方法 陈慧鹏, 陈国金, 陈立平, 龚友平
主-从滤波器设计及其在传递对准中的应用 林 杰, 付梦印, 邓志红, 张继伟
网络控制系统的预测补偿 王瑞敏, 费树岷, 柴 琳
基于伪测量的分布式最优单步延迟航迹融合估计 金学波, 杜晶晶, 鲍 佳
改进多目标粒子群算法及其在电弧炉供电优化中的应用 冯 琳, 毛志忠, 袁 平