

- 表贴式永磁同步电机无位置传感器控制 阳春华;聂晓凯;柴琴琴;桂卫华;
陈宁;陈文祥;喻寿益;
- 一种改进的基于多项式滤波的稳态检测方法 陈文驰;刘飞;
- 基于模糊滑模的不确定混沌系统控制 牛培峰;金音;陈贵林;张君;窦春霞;
- 基于GA整定PID的液压电梯速度控制研究 杨恢先;蔡炎平;杨心力;
- 基于PSoC的无线传感器网络系统设计 姚维;包演生;章玮;魏伟;
- 基于延时预测的模型状态反馈网络控制方法 于晓明;蒋静坪;
- 基于距离和径向基核函数的加权KPCA分析 罗小平;沈徐辉;杜鹏英;
- 一类脉冲切换系统的有限时间稳定性 陈国培;刘晓芬;杨莹;
- 电弧炉的反步自适应模糊控制 管萍;李明辉;刘小河;刘向杰;
- 线性系统相容指标约束下的容错控制新方法 罗跃生;龚新平;温秀平;
- 不确定时滞离散非线性系统的鲁棒耗散滤波 马跃超;程东东;赵宇霞;尹华勇;赵德功;
- 不确定多时滞离散切换系统的输出反馈镇定 张霓;韩盛焯;邹涛;
- 梯度神经网络解线性矩阵方程之收敛性分析 张雨浓;史艳燕;蔡炳煌;张禹珩;陈轲;
- 矿渣粉磨智能控制系统的研究及应用 王孝红;刘钊;王卓;苑明哲;
- 舵减摇控制系统的开环增益成形设计 梁利华;刘彦文;李栋良;
- 变时延巡检小车遥操作仿人智能预估控制 孙棣华;梁冰;崔明月;李永福;廖孝勇;何伟;
- 气动人工肌肉手臂的神经网络Smith预估控制 王冬青;王钰;佟河亭;韩平畴;
- 不确定非完整移动机器人的轨迹跟踪控制 杨芳;王朝立;
- 基于加速度映射的跳跃机器人稳定性控制 徐兆红;喻洪流;闫士举;宋成利;
- 行为受限下Acrobot起摆平衡控制研究 程红太;佟雷;张晓华;
- 基于改进遗传算法的集成网络节点部署优化 纪志成;赵祥;
- PSS 3-2-1正交并联机构动平台的位姿控制 王洪瑞;杨毅;朱奇光;李志强;
- 铝工业虚拟企业伙伴选择问题优化方法研究 邹逢兴;印二威;邹凡天;魏家华;
- 基于最优Oustaloup的分数阶PID参数整定 齐乃明;宋志国;秦昌茂;
- 自抗扰控制器参数的免疫遗传优化及应用 姜萍;王培光;郝靖宇;
- 基于小波神经网络的铝电解槽状态预测 林景栋;王丰;廖孝勇;
- 基于最优控制的超导单铁悬浮控制系统研究 张耿;李杰;
- 飞行器上升段轨迹的优化设计 林常青;宗群;田栢苓;
- 基于软测量的化工精馏过程推断控制策略 肖应旺;
- 基于输出PDF的浮选故障检测和诊断方法 桂卫华;杜建江;许灿辉;阳春华;
- 基于PCA-KFCM的船舶柴油机故障诊断 彭秀艳;柴艳有;满新江;
- 基于软计算的汽车线控转向系统故障诊断 孔峰;吴方圆;姚江云;
- 基于强跟踪滤波器的开关变换器故障诊断 陈巴特;张翠英;周东华;

基于TCT方法的串级扭矩控制系统设计

颜立松,刘折,王雄峰,余白,董旦,

基于模糊控制的污水曝气系统的研究

梁昔明;周威;李山春;

级联变频器输出性能与载波移相量关系研究

成凌飞;蒋世用;李金格;

基于模糊神经网络的电弧炉控制系统及仿真

李强;吴朋化;苟智峰;

车用无接触式扭矩传感器的信号采集与处理

孟濬;王华强;

LPV系统加权函数法的鲁棒跟踪设计

王涛;李冀昆;

攻击型无人机切换控制系统容错算法研究

钱默抒;姜斌;杨浩;

SOPC技术在DCS系统语音报警中的应用

袁卫声;刘禄仁;

无人直升机实时机载和地面站软件架构设计

于明清;徐锦法;刘建业;

基于LA型供应商的易逝品供应链价格补贴契约

孙多青;张欢;马晓英;俞百印;尹洪武;刘岩;

APT荣膺2011自动化年度“营销创新奖”

库伯勒重载型Sendix H100产品荣获产品创新奖

康耐视2012年上半年研讨会新闻稿

OMRON

研祥智能将参加2012年纽伦堡国际嵌入式系统展

昆仑海岸物联网网关——完美实现传感网与互联网之间的无缝连接!