**Милюшин Александр Сергеевич Алгоритмы прямого адаптивного воспроизведения мультисинусоидальных задающих воздействий в системах с запаздыванием**

ОГЛАВЛЕНИЕ ДИССЕРТАЦИИ

кандидат наук Милюшин Александр Сергеевич

Реферат

Synopsis

ВВЕДЕНИЕ

ГЛАВА 1. АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ОДНОКАНАЛЬНЫМ ОБЪЕКТОМ С ЗАПАЗДЫВАНИЕМ НА ВХОДЕ

1.1. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

1.2. СИНТЕЗ ЗАКОНА УПРАВЛЕНИЯ

1.3. СИНТЕЗ АЛГОРИТМОВ АДАПТАЦИИ

1.4. СИНТЕЗ ПРЕДИКТОРА И НАБЛЮДАТЕЛЯ ВЕКТОРА СОСТОЯНИЯ

1.5. МОДЕЛИРОВАНИЕ

1.6. ВЫВОДЫ ПО ГЛАВЕ

ГЛАВА 2. АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ МНОГОКАНАЛЬНЫМ ОБЪЕКТОМ С ЗАПАЗДЫВАНИЯМИ НА ВХОДЕ

2.1 ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

2.2 ПАРАМЕТРИЗАЦИЯ ЭТАЛОННОГО СИГНАЛА

2.3. СИНТЕЗ НАСТРАИВАЕМОГО УПРАВЛЕНИЯ

2.4. СИНТЕЗ АЛГОРИТМОВ АДАПТАЦИИ

2.5. СИНТЕЗ ПРЕДИКТОРА И НАБЛЮДАТЕЛЯ ВЕКТОРА СОСТОЯНИЯ

2.6. МОДЕЛИРОВАНИЕ

2.7. ВЫВОДЫ ПО ГЛАВЕ

ГЛАВА 3. АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ЛИНЕЙНЫМ ОБЪЕКТОМ УПРАВЛЕНИЯ С ЗАПАЗДЫВАНИЯМИ ПО ВХОДУ И ПО СОСТОЯНИЮ

3.1. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

3.2. СИНТЕЗ ЗАКОНА УПРАВЛЕНИЯ

3.3. СИНТЕЗ АЛГОРИТМОВ АДАПТАЦИИ

3.4. СИНТЕЗ ПРЕДИКТОРОВ ВЕКТОРА СОСТОЯНИЯ

3.5. МОДЕЛИРОВАНИЕ

3.6 ВЫВОДЫ ПО ГЛАВЕ

ГЛАВА 4. АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ МАНИПУЛЯЦИОННЫМ РОБОТОМ ПАРАЛЛЕЛЬНОЙ КИНЕМАТИКИ (МРПК)

4.1. ВВЕДЕНИЕ И АКТУАЛЬНОСТЬ ЗАДАЧИ

4.2. ХАРАТКЕРИСТИКИ ПЛАТФОРМЫ ПАРАЛЛЕЛЬНОЙ КИНЕМАТИКИ

4.3. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ

4.4. СИНТЕЗ МАТЕМАТИЧЕСКОЙ МОДЕЛИ МРПК

4.5.СИНТЕЗ АДАПТИВНОГО УПРАВЛЕНИЯ МРПК

4.6. МОДЕЛИРОВАНИЕ

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

ПРИЛОЖЕНИЕ А: ПУБЛИКАЦИИ ПО ТЕМЕ ДИССЕРТАЦИИ

Реферат