

《信息与控制》征稿简则	王天然
柔性关节机器人高精度自适应反步法控制	王雪竹 李洪谊 王越超 崔龙
分数阶永磁同步电机混沌系统模糊跟踪控制	李宁 李亚光 王宏兴 孙业国
一种基于EGMM的高斯过程回归软测量建模	熊伟丽 张伟 徐保国
随机非线性时滞控制系统的 H_∞ 滤波器设计	黄玲 谢徐欢 谢文博 刘骥
基于背压路由算法的离港飞机滑行路径优化	邢志伟 卢红月 罗谦
带有采样数据时滞混沌Lur'e系统的指数同步	刘锦梅 邢广霞 高岩波
流程工业配料过程的随机优化模型及求解算法	孔玲爽 袁川来 肖会芹 肖伸平
连续时间线性时滞系统的负虚性分析	杜鑫 王建英
基于约束 H_∞ 输出反馈的四轮转向模型跟踪控制	王菁 于树友 陈虹
基于模糊滑模观测器的PMLSM无传感器控制	陆华才 提娟 刘怡君 刘林
基于局部标准匹配结果的本体匹配技术	江荔 薛醒思
基于事件触发的网络化T-S模糊系统容错控制	张进 彭晨
一种基于DE-ENN的烟气轮机运行状态潜在风险识别方法	夏崇坤 苏成利 曹江涛 李平
一个新的多翅膀混沌系统分析与同步	张国山 胡雪兰
感知无线网络中改进的恶意用户检测算法	徐春绵
基于Petri网的A-SMGCS航空器滑行路由指派	朱新平 唐志星 夏正洪
基于非线性优化的长宽比未知矩形的位姿测量	肖锡臻 李文涛 唐延东 韩建达
日心悬浮轨道航天器编队飞行控制	张楷田 楼张鹏 王永 程松松
基于自组织映射神经网络的局部自回归方法在网络流量预测中的应用	李军 黄杰