

工业机器人NURBS自由曲线的轨迹规划	李宏胜 汪允鹤 张伟 施昕昕
运动加速度抑制的动态步长梯度下降姿态解算算法	章政 王龙 曾聪
基于事件触发机制的NCS主被动混合鲁棒 $H_\infty$ 容错控制	王君 李淑真 李炜
基于核独立成分分析和支持向量数据描述的非线性系统故障检测方法	杨泽宇 王培良
基于N4SID子空间辨识的线性自抗扰控制器	李正明 郭世伟
基于MRAS观测器的三相四开关逆变器驱动PMSM系统模型预测电流控制	滕青芳 靳宇星 李姝媛 李国飞
基于Hammerstein模型的非线性分离法预测控制	李元明 潘红光 邹涛 钱新华
最优节点复制的复杂网络重叠社区发现算法	龙浩 汪浩
带扰动补偿的离散滑模SPMSM模型预测电流控制	侯利民 王怀震 李勇 崔昕宇
柔性关节驱动机构的复合神经动态面控制	黄俊境 王家序 李俊阳 肖科
基于轨迹基的三维非刚体射影重建方法	刘侍刚 李丹丹 彭亚丽 武杰 郝选文
执行器饱和情况下四旋翼无人机的快速终端滑模控制	马亚丽 宗群 董琦 尤明
时效优先的轮式机器人编队避障策略	吴慧超 罗元 周前能 尹云鹏
永磁同步电机自抗扰控制系统设计与仿真	祁世民 楚远征 王永
成长性的粒子群算法及其在函数优化中的应用	李荣雨 周志勇
LTE-A蜂窝网络下设备直通中的联合信道分配和功率控制方案	黄玉蕾 唐睿 罗晓霞 刘笃仁 焦纯
牵引控制间歇通讯多智能体网络的一致性	赵丹 胡爱花 刘丹
非对称式磁耦合谐振无线能量传输系统	方学林 王重阳 李洪谊
应急物资储备仓库最佳库存模型研究	张有恒 朱晓宁 康柳江 赵佳昊
参数不确定系统拓展降阶控制器设计	刘文东 李华滨 包为民 孙胜