

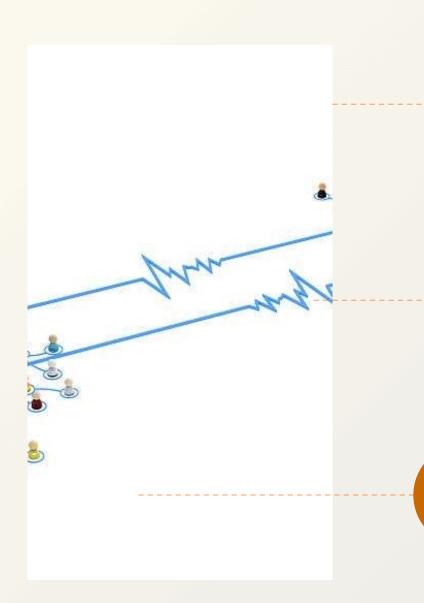
目录



- ・引言
- · RBF神经网络基本原理
- ・滑模变结构控制理论
- · RBF神经网络在滑模变结构控制中 的应用
- · RBF神经网络在滑模变结构控制中 的性能评估
- ・总结与展望



研究背景与意义



滑模变结构控制是一种非线性控制方法,具有响应速度快、对参数变化及外部扰动不敏感等优点,被广泛应用于各种工业过程控制中。

然而,在实际应用中,滑模变结构控制存在抖振问题,严重影响了控制性能。为了解决这个问题,研究者们提出了各种方法,其中基于RBF神经网络的滑模变结构控制方法受到了广泛关注。

因此,研究RBF神经网络在滑模变结构控制中的应用,对于提高控制系统的性能、解决实际应用中的问题具有重要意义。

03



国内外研究现状及发展趋势



国内外研究现状

目前,国内外学者已经对基于RBF神经网络的滑模变结构控制方法进行了大量研究,取得了一系列重要成果。例如,XXX等提出了一种基于RBF神经网络的自适应滑模控制器,用于解决一类不确定非线性系统的控制问题;XXX等将RBF神经网络与滑模变结构控制相结合,应用于机器人轨迹跟踪控制中,取得了良好的控制效果。



发展趋势

随着人工智能技术的不断发展,基于深度学习的滑模变结构控制方法将成为未来的研究热点。同时,随着计算机技术的不断进步,基于高性能计算的滑模变结构控制方法也将得到广泛应用。







研究内容

本研究旨在探讨RBF神经网络在滑模 变结构控制中的应用,包括RBF神经 网络的基本原理、滑模变结构控制的 基本理论、基于RBF神经网络的滑模 变结构控制器的设计方法等。



研究目的

通过本研究,期望能够提出一种基于 RBF神经网络的滑模变结构控制方法, 以解决实际应用中的抖振问题,提高 控制系统的性能。



研究方法

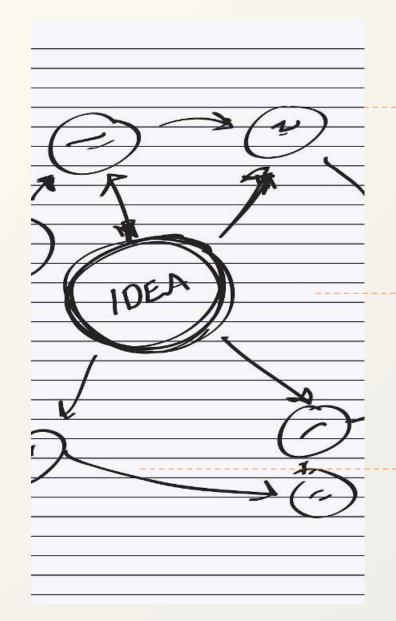
本研究将采用理论分析、仿真实验和 实际应用相结合的方法进行研究。首 先,对RBF神经网络和滑模变结构控 制的基本理论进行深入分析;其次, 通过仿真实验验证所提方法的有效性; 最后,将所提方法应用于实际工业过 程控制中,以验证其实际应用价值。



RBF神经网络基本原理



RBF神经网络结构



01

输入层

接收外部输入信号,将信号传递给隐含层。

02

隐含层

采用径向基函数作为激活函数,对输入信号进行非线性 变换。

03 対

输出层

对隐含层输出进行线性加权,得到最终输出。



● 径向基函数

选择适当的径向基函数,如高斯函数、多二次函数等,作为隐含层的激活函数。

● 中心与宽度参数

确定径向基函数的中心和宽度参数,通常采用聚类算法或梯度下降法进行训练。

● 权重调整

通过监督学习算法,如最小均方误差算法,调整输出层的权重。





RBF神经网络优缺点分析



逼近能力强

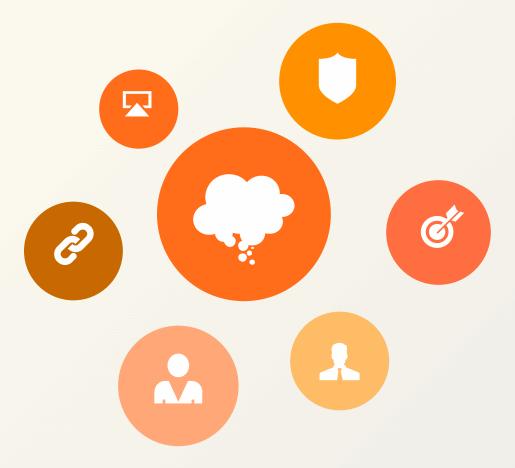
RBF神经网络能够逼近任意非线性函数。

训练速度快

相比于BP神经网络等,RBF神经网络的训练速度更快。



RBF神经网络优缺点分析



• 避免局部极小值:由于采用径向基函数, RBF神经网络在一定程度上能够避免陷入局部极小值。





RBF神经网络优缺点分析

参数敏感

RBF神经网络的性能对中心、宽度和权重等参数 较为敏感。



数据依赖性

RBF神经网络的性能受训练数据影响较大,对于不同数据集可能需要调整网络结构或参数。

过拟合问题

当训练数据较少或网络结构过于复杂时, RBF神经网络可能出现过拟合现象。



滑模变结构控制理论



滑模变结构控制基本原理

滑动模态定义

滑模变结构控制通过设计特定的 切换函数,使得系统状态在切换 面上进行滑动,实现对系统的稳 定控制。

控制律设计

根据滑动模态的定义,设计相应 的控制律,使得系统状态能够按 照预定的滑动模态进行运动。

稳定性分析

通过对滑动模态的稳定性进行分析,确保系统在滑模变结构控制下能够实现稳定。



滑模面设计与控制律求解

滑模面设计

滑模面的设计是滑模变结构控制的关键,需要根据系统特性和控制目标进行合理的设计。常见的滑模面设计方法 有线性滑模面、非线性滑模面等。

控制律求解

在滑模面设计完成后,需要求解相应的控制律。控制律的求解通常涉及到对系统状态的观测和控制量的计算,可 以采用不同的方法进行求解,如等效控制法、趋近律法等。

以上内容仅为本文档的试下载部分,为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文,请访问: https://d.book118.com/987162044201006115