

《控制理论与应用》

“滑模控制理论与应用最新进展”专刊征文通知

滑模控制以其对不确定性、参数摄动和外部扰动的鲁棒性、快速收敛性和易于工程实现等优点, 在非线性控制领域得到了广泛应用. 一方面, 在处理非线性干扰抑制问题、参数不确定问题、时滞问题、预定义时间输出镇定问题、输入/输出约束等非线性控制理论问题时, 滑模控制理论受到了众多学者的广泛关注. 另一方面, 滑模控制理论也已应用于多种实际系统, 如飞控系统电动汽车、机器人和永磁同步电机等. 尽管滑模控制方法和技术得到了较快的发展, 但该方法在处理离散系统、高阶系统、抖振、时滞以及工程实现时, 还存在诸多问题. 同时, 随着工业领域对控制精度的要求越来越高, 滑模控制技术在工业系统中发挥的作用也日益突出.

基于上述考虑, 本专刊聚焦滑模控制的最新理论、研究方法及其应用, 特邀请东南大学李世华教授、北京航空航天大学胡庆雷教授、江苏大学丁世宏教授、合肥工业大学都海波教授为特约编委共同组织“滑模控制理论与应用最新进展”专刊, 为研究人员提供一个展示滑模控制新成果的平台, 内容包括(但不限于):

- 1) 滑模控制理论中的状态/输出/输入受限问题;
- 2) 高阶滑模控制理论问题;
- 3) 滑模控制中的抖振问题;
- 4) 滑模控制中的迟滞问题;
- 5) 基于滑模控制理论的扰动观测问题;
- 6) 终端滑模控制理论;
- 7) 离散滑模控制理论;
- 8) 滑模控制应用.

投稿方式:

- 1) 投稿前请仔细阅读本刊“征稿简则”中的注意事项, 论文提交采用PDF和WORD格式均可.
- 2) 投稿页面: http://jcta.alljournals.ac.cn/cta_cn/ch/login.aspx 注册并登录. 投稿时请在投稿系统的稿件分类中选择“滑模控制理论与应用最新进展”专刊, 稿件由专刊特约编委/组织者组织同行专家进行评审, 并根据专家审稿意见确定录用与否.
- 3) 稿件录用后建议按本刊模板(网站首页“下载区”下载)格式要求排版.

重要日期:

- 1) 为了及时刊登最新的研究成果, 希望您在2022年5月30日之前提交约稿稿件.
- 2) 稿件拟刊登日期: 2022年12月.

联系方式:

《控制理论与应用》编辑部
电话: +86-20-87111464
邮箱: aukzllly@scut.edu.cn