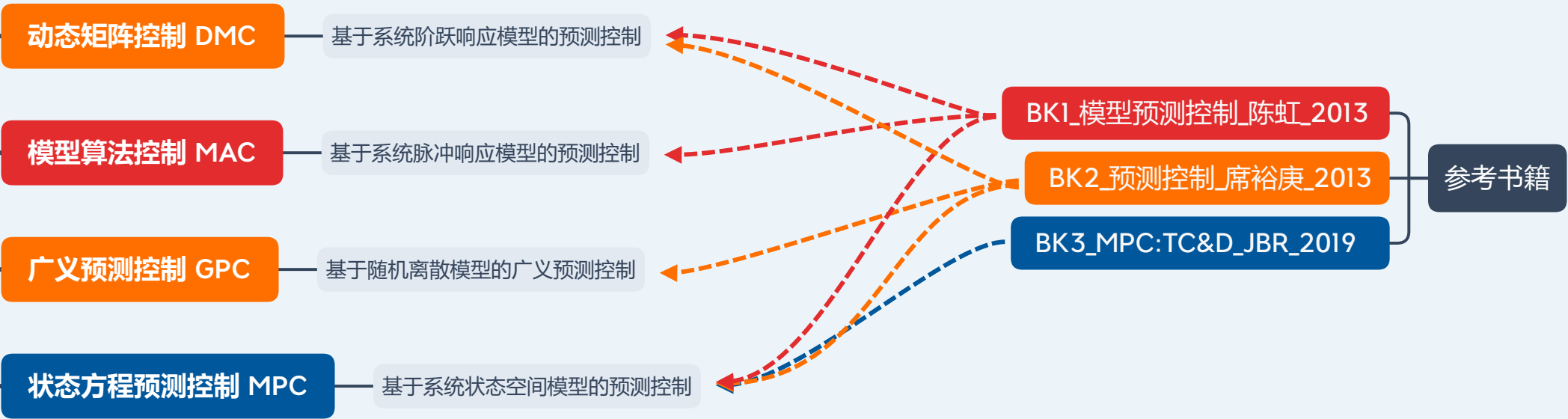
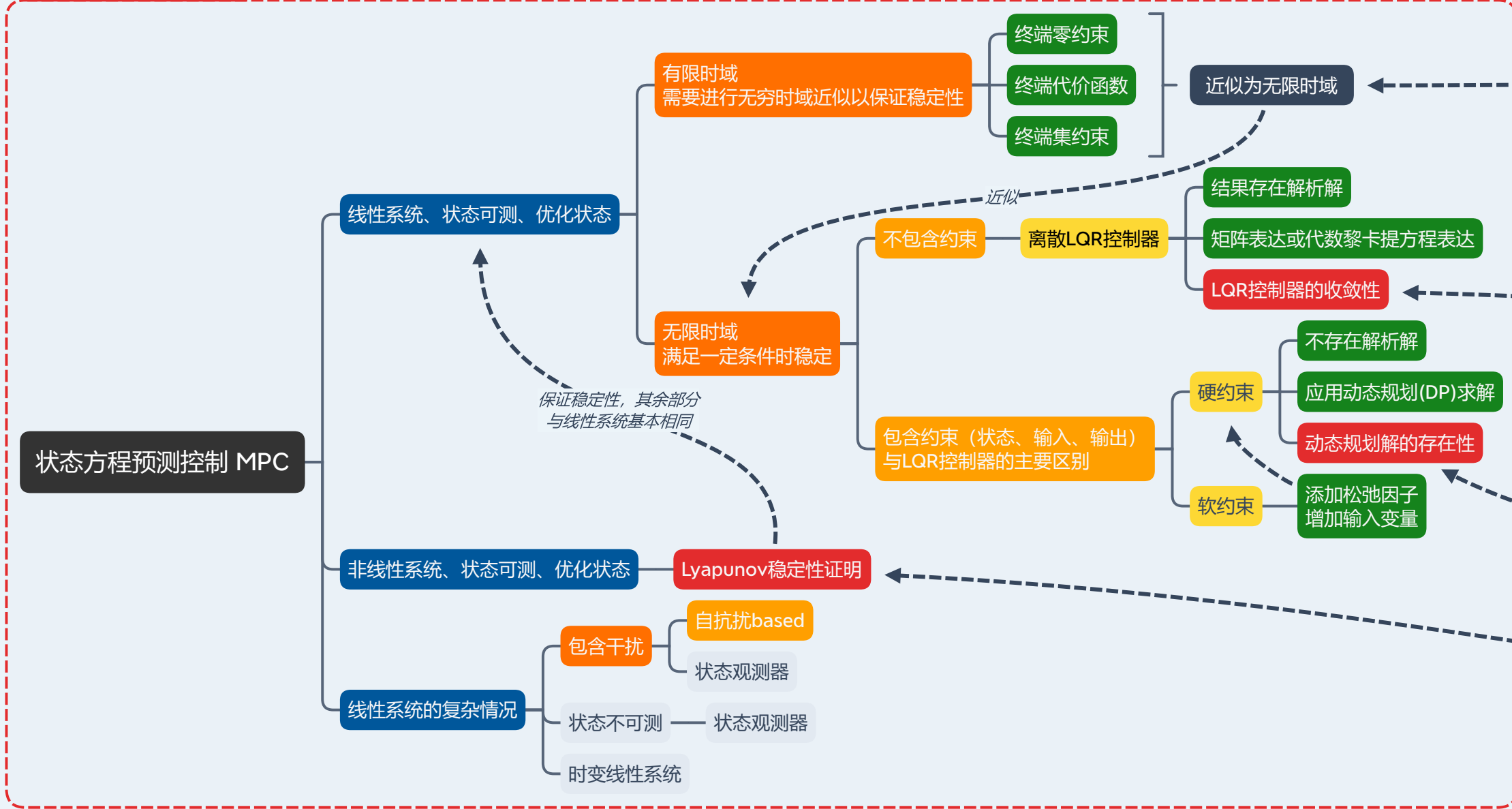


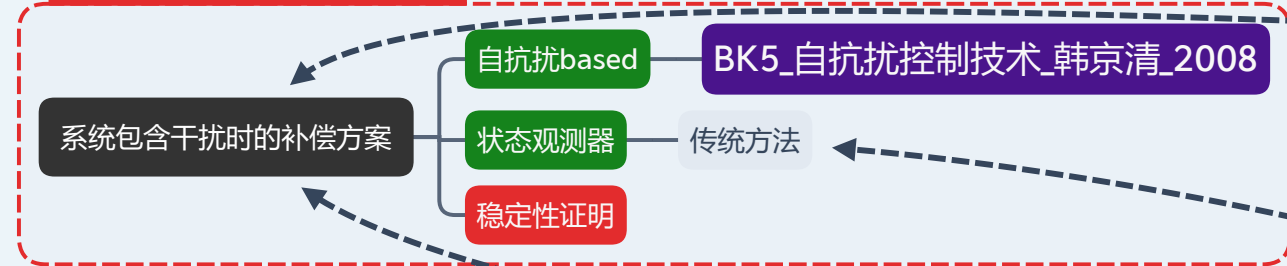
Model Predictive Control



主要知识体系



下一阶段学习目标



鲁棒预测控制



BK2_预测控制_席裕庚_2013
DMC 为主, 推导其状态空间表达, 同时也给出了状态空间表达的形式

BK3_MPC:TC&D_JBR_2019
基于系统状态空间模型预测控制
控制时域和预测时域相同

BK1_模型预测控制_陈虹_2013
主要从控制量增量的角度对模型预测算法进行分析

