



老叶说事 《高阶会员专属-第8期》

**模型预测控制（MPC）的
本质与动作原理！
近年机器人热门的控制技术
与IEEE论文投稿方向！**

《高階會員專屬-第8期》模型預測控制（MPC）的本質與動作原理！近年熱門的機器人控制技術與IEEE論文投稿方向

- 模型預測控制（MPC）在IEEE論文資料庫搜尋結果：
 - **model predictive control human-robot → 367篇**
 - **model predictive control motor → 6883篇**
 - **model predictive control robot → 6222篇**
- 模型預測控制（MPC）：
 - 需要精確的系統模型（狀態空間）
 - 利用成本函數最佳化算法，在每一個時刻都計算未來幾步的系統狀態與控制量
 - 但只用每次算完的控制序列的第一步

《高階會員專屬-第8期》模型預測控制（MPC）的本質與動作原理！近年熱門的機器人控制技術與IEEE論文投稿方向



《高階會員專屬-第8期》模型預測控制（MPC）的本質與動作原理！近年熱門的機器人控制技術與IEEE論文投稿方向

- 老叶個人認為：
 - 對於線性二階系統設計，不需要使用MPC
 - 但對於高階的複雜系統或非線性系統，**MPC**是一個非常強大的控制策略，有志於未來從事機器人控制的朋友們，建議各位充分理解。