

第一章 绪论

第二章 精密直线运动平台
动力学建模与系统辨识

第三章 基于递归最小二乘
的积分滑模控制方法研究

传统递归
最小二乘
积分滑模
控制器
设计

改进递归
最小二乘
积分滑模
控制器
设计

第四章 基于神经网络的
滑模控制方法研究

基于RBF
神经网络的
自适应
滑模控制
方法设计

多核神经
网络动态
边界层
滑模控制
方法设计

第五章 精密直线运动平台控制
系统验证与分析

第六章 总结与展望