

#### 控制理论的三个月与三十年 Three Months and Tirty Years of Control

汇报人:李倩茹、沈梦辰 指导老师:丕艾谛

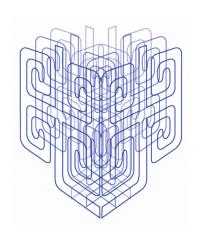
南京邮电大学 自动化学院、人工智能学院

南京 2022 年 6 月 5 日

厚低弘毅书赴笃介

# 主要内容

- ❶ 模板用法
- ② 控制简介
- ③ 人工智能
- 4 总结与展望



厚微乳截形走笃行



#### latex 与 beamer

beamer 中每一页的内容都包含在 frame 环境中,这一部分将简单介绍 beamer 进行演示文稿制作的主要途径。本 PPT 内容均为拼凑而来,内容服务 于展示 beamer 模板的需求,而不能保证正确性。

个人建议,当重点关注其他内容时,可以采用"xelatex"一次编译,而需要编译完整文档时采用四次编译"xe->biber->xe->xe"。四次编译主要是为了参考文献的正确插入。

可以使用"latexmk"来进行编译,其会自动调用相关工具进行编译,命令可以参考如下:

latexmk -xelatex main.tex
latexmk -xelatex presentation.tex

厚俄弘毅书赴笃行

# 参考文献

虽然 beamer 官方不建议使用引用和脚注,但是由于答辩 PPT 主要用于演示研究成果,所以相关功能也加入到了文档中。参考文献的添加方式改为使用biblatex,以下为我推荐的参考文献引用方式:

在 slides 中使用脚注的形式来插入少量的参考文献,如使用\footfullcite{PRODEN}其效果为<sup>1</sup>。

在论文中,推荐比较像 word 中效果的命令,\cite{PRODEN}用于句子后面引用,效果为"[1]"。使用文献\parencite{PRODEN}作为主语引用文献,效果为"文献[1]"

附带脚注的插入方法为\footnote{xx}效果为 "2"。

详细参考文献引用的命令参见 biblatex 文档 <sup>3</sup>,或使用texdoc beamer命令查看。

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>LV J, et al. Progressive identification of true labels for partial-label learning[C]//International Conference on Machine Learning. 2020: 6500-6510.

<sup>2</sup>感谢南邮给予的学这些杂乱知识的机会

厚供弘毅书赴笃介

<sup>&</sup>lt;sup>3</sup>https://ctan.org/pkg/biblatex



## 系统、控制、应用数学

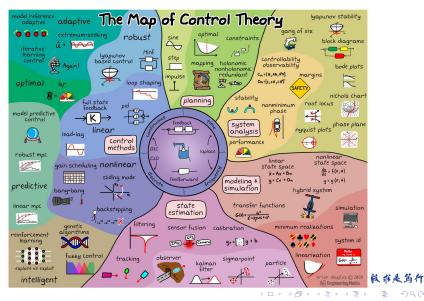
控制理论是讲述系统控制科学中具有新观念、新思想的理论研究成果及其 在各个领域中,特别是高科技领域中的应用研究成果,但是在民用领域即实际 生活中有很严重的脱节。

厚低弘毅书赴笃行

- 经典控制理论: 时域、频域的经典分析与设计(包括基于 Nyquist、Bode 图的方法,回路整形);根轨迹法; PID 控制(Zieglar-Nichols); Wiener 滤波;数字控制: Dalin 控制, Smith 控制,解耦控制,串级控制等;
- 现代控制理论:线性系统理论(状态空间法、代数理论、几何理论、多项式频率域方法);最优控制(变分法、极小值原理、动态规划、LQR等);最优状态估计(Kalman 滤波、粒子滤波、无迹滤波等);系统辨识(经典与现代方法);自适应控制(模型参考自适应、自校正等);鲁棒控制(H-inf、u、棱边定理等);
- 非线性控制理论: 非线性系统理论; 滑膜变结构; Backstepping 等;

厚低弘毅书赴笃行

#### 控制一瞥





## 人工智能与控制

广义上来讲,机器学习跟控制理论本来就互相包含,比如强化学习(reinforcement learning)本身就起源于最优控制(optimal control),自适应控制(adaptive control)跟在线学习(online learning)以及在线优化(online optimization)息息相关,动态系统里的稳定性(stability)和鲁棒性(robustness)等概念也在机器学习里越来越重要。自动控制(automatic control)最大的目标就是赋予复杂系统"智慧"(full autonomy),这跟人工智能的目标是完全一致的。

厚供弘毅书赴笃行



## 控制的未来

厚供弘毅书走笃行

