

الف. روش های مبتنی بر مد لغزشی

یک. کنترل کننده مد لغزشی مرتبه کسری تطبیقی^۱ یک سیستم طوقه با دو درجه آزادی در حضور اثرات اختلال گشتاور

دو. کنترل کننده مد لغزشی مرتبه کسری تطبیقی با یک برآوردگر عصبی برای دسته ی از سیستم های با اختلالات غیر خطی

ب. کنترل تطبیقی یک سیستم طوقه دو درجه آزادی با دینامیک محرک در حضور نامعینی های پارامتری

پ. روش های مبتنی بر کنترل کننده PID

یک. روش کنترل تطبیقی PID مدل مرجع جهت تنظیم خودکار پارامترهای کنترل کننده یک پایدارساز دوربین

دو. کنترل کننده فازی PID

ت. روش های کنترل بهینه سازی عددی

¹Adaptive