



考虑LuGre 摩擦的伺服系统自适应模糊控制

杜仁慧¹, 吴益飞², 陈威², 陈庆伟²

1. 南京理工大学自动化学院
2. 南京理工大学

Adaptive fuzzy control for the servo system with LuGre friction

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献](#)

[相关文章 \(15\)](#)