

综述评论

## 空间机械臂动力学与控制研究进展

顾晓勤, 刘延柱

上海交通大学工程力学系;

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 接受日期

**摘要** 综述了近年来国内外在空间机械臂动力学与控制研究领域内的最新进展, 包括路径规划的逆动力学、挠性影响、自适应控制及最优控制, 以及工作空间等方面的研究状况和展望

**关键词** [空间机械臂](#) [非完整系统](#) [挠性多体动力学](#) [自适应控制](#)

分类号

上海交通大学工程力学系;

### Abstract

The achievement of research on dynamics and control of space manipulator in recent years is presented in this paper. The current status and development on problems of the inverse dynamics of path planning, flexible influence, adaptive and optimal control and workspace are summarized.

**Key words** [space manipulator](#) [nonholonomic system](#) [flexible multibody dynamics](#) [adaptive control](#)

DOI:

通讯作者

### 扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(341KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [复制索引](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中 包含“空间机械臂”的  
相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [顾晓勤](#)

· [刘延柱](#)