



([././javascript](#)
:;)

陈正洪

日期: 2018年12月12日 访问次数: 433

姓 名: 陈正洪

出生年月: 1984

学历学位: 博士

职 称: 副教授

研究领域及成果简介: 机械系统智能检测与控制

科研成果:

- (1) 两自由度并联机器人的RBF神经网络辨识自适应控制。武汉理工大学学报(交通科学与工程版), 2008, 22(2):2-5。
- (2) 陈正洪, 王涌, 李岩。neuro-pid混合机二自由度控制轨迹跟踪问题。程序的自动化与物流国际会议, 2007:2467-2470。
- (3) 混合输入五杆机构的轨迹跟踪研究。机床与液压, 2007, (10):31-33。
- (4) 混合驱动五杆机构的滑模变结构控制。机床与液压, 2007, (11):122-123。
- (5) 混合输入五杆机构实现给定轨迹的功率分配 (<http://njournal.sdu.edu.cn/gxb/qikan/Cpaper/zhaiyao.asp?bsid=495>)。山东大学学报(工学版), 2008, 38(1):9-12。
- (6) 一种新的迭代控制器的混合机系统的轨迹跟踪的末端水平。中文, 2011, 29(2)。

分享到: