

开发研究与设计技术

基于神经网络的机械手示教系统研制

谈理^{1,2}, 刘谨¹, 樊彬彬¹, 王晓捷²

1. 上海大学机电工程与自动化学院, 上海 200072; 2. 上海应用技术学院机械与自动化工程学院, 上海 200235

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2007-12-16 接受日期

摘要 为了提升自动化机械智能水平, 推动高新技术向生产力的转化, 该文介绍了基于四层感知器神经网络的机械手示教系统的结构 and 应用实例, 说明了四层感知器神经网络的设计、有导师学习的工作原理, 以及针对含有不可微函数环节的神经网络所采用的综合反向传播法。

关键词 [示教系统](#) [四层感知器神经网络](#) [综合反向传播法](#) [机械手](#)

分类号 [TH165](#)

DOI:

通讯作者:

作者个人主页: [谈理^{1,2}; 刘谨¹; 樊彬彬¹; 王晓捷²](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF \(263KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [参考文献\[PDF\]](#)
- ▶ [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](#)
- ▶ [引用本文](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中 包含“示教系统”的 相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
 - [谈理^{1,2}, 刘谨¹, 樊彬彬¹, 王晓捷²](#)