



工程力学

ENGINEERING MECHANICS

ISSN 1000-4750

CN 11-2595/O3

CODEN GOLIEB

E I 收录期刊

[首页](#) | [期刊介绍](#) | [编委会](#) | [投稿指南](#) | [期刊订阅](#) | [收录情况](#) | [留言板](#) | [联系我们](#) | [English](#)

工程力学 » 2013, Vol. 30 » Issue (4): 397-401 DOI: 10.6052/j.issn.1000-4750.2011.12.0835

机械工程学科

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

柔性关节空间机器人基于神经网络的自适应反演控制

陈志勇, 陈力

福州大学机械工程及自动化学院, 福州 350108

ADAPTIVE BACKSTEPPING CONTROL OF FLEXIBLE-JOINT SPACE ROBOT BASED ON NEURAL NETWORK

CHEN Zhi-yong, CHEN Li

College of Mechanical Engineering and Automation, Fuzhou University, Fuzhou 350108, China

[摘要](#)

[参考文献](#)

[相关文章](#)

Copyright © 2012 工程力学 All Rights Reserved.

地址: 北京清华大学新水利馆114室 邮政编码: 100084

电话: (010)62788648 传真: (010)62788648 电子信箱: gclxbjb@tsinghua.edu.cn

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn