

短文

一类不确定非完整移动机械臂的鲁棒镇定

[吴玉香](#) [胡跃明](#)

(华南理工大学自动化科学与工程学院 广州 510640)

Abstract 讨论了一类带有未知惯性参数, 未建模动态及外界干扰的非完整动力学系统的鲁棒镇定问题. 基于滑模控制思想及非完整运动学系统的镇定策略, 给出了该类系统的鲁棒镇定方法. 将其用于一类不确定非完整移动机械臂的鲁棒镇定分析, 仿真结果验证了所提出控制方法的正确有效性.

Keywords [非完整约束](#) [不确定非线性系统](#) [鲁棒镇定](#) [移动机械臂](#)

收稿日期 2005-7-26 修回日期 2006-1-17

通讯作者 吴玉香 xyuwu@csut.edu.cn

DOI 分类号 TP27