

短文

平行倒立摆的微型计算机控制

张凤登,何介圭,钱维铁

上海机械学院

收稿日期 1987-11-23 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文利用现代控制理论对一种特殊形式的倒立摆系统—平行倒立摆系统,进行了细致的研究,成功地实现了这一严重不稳定系统的计算机稳定控制,并取得了良好的效果.该成果为杰出的现代控制理论实验工具—倒立摆实验系统的研究,提供了新的内容.

关键词 [平行倒立摆](#) [控制器](#) [观测器](#)

分类号

The Control of A Parallel Inverted Pendulum by Microcomputer

Zhang Fengdeng, He Jiegui, Qian Weitie

Shanghai Institute of Mechanical Engineering

Abstract

In this paper, modern control theory is applied to the control of a parallel inverted pendulum system. This seriously unstable system is successfully stabilized by using a microcomputer. The result is satisfactory and provides new concept for the research on pendulum laboratorial system.

Key words [Parallel pendulum](#) [controller](#) [observer](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 张凤登;何介圭;钱维铁

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(324KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [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](#)

▶ [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“平行倒立摆”的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [张凤登](#)

· [何介圭](#)

· [钱维铁](#)