

研究简报

加前馈补偿的工业机器人自适应控制

辛毅,程勉,高为炳

北京系统工程研究所;北京航空航天大学

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

关键词 [机器人](#) [自适应控制](#)

分类号

Adaptive Control for Robot Manipulators With Feedforward Compensation

Xin Yi, Chen Mian, Gao Weibin

Beijing Institute of System Engineering; University of Beijing Aeronautics and Astronautics

Abstract

Key words [Robot manipulators](#) [adaptive control](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 [辛毅;程勉;高为炳](#)

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(114KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [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“机器人”的相关文章](#)

▶ [本文作者相关文章](#)

· [辛毅](#)

· [程勉](#)

· [高为炳](#)