

短文

## 机器人的离散自适应控制算法

陈恳,林建亚,路甬祥

成都科技大学;浙江大学

收稿日期 1987-3-16 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

本文给出了一种适用于多关节液压伺服机器人的递推离散自适应控制算法,该算法易于用微机实时在线实现.实验表明,其控制作用能显著改善机器人的运动性能.

关键词 [机器人](#) [自适应控制](#)

分类号

## Discrete Adaptive Control Algorithm of Robot

Chen Ken, Lin Jianya, Lu Yongxiang

Chendu University of Science and Technology; Zhejiang University

Abstract

A discrete recurrence adaptive control algorithm to hydraulic joint type robot: is given in the paper. Calculation of this algorithm can be programmed on a microcomputer. The experiment to control a robot has shown that the discrete adaptive control can obviously improve dynamic performance of the robot.

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

DOI:

通讯作者

作者个人主页 陈恳;林建亚;路甬祥

### 扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(243KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [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

· [陈恳](#)

· [林建亚](#)

· [路甬祥](#)