

论文与报告

一种液压驱动机械手的神经网络学习控制结构

[周恩涛](#) [林真真](#) [何洪](#) [周士昌](#)

(东北大学机械学院)

Abstract 针对二自由度机械手的控制问题, 本文提出了一种基于函数联接神经网络的反馈学习控制器, 提高了控制系统的自适应速度, 改善了系统的起始特性. 为了在改善系统自适应速度的同时增强系统的稳态特性, 本文又提出了基于函数联接神经网络的串级学习控制算法. 仿真和实验都证明了控制方法的优越性.

Keywords [神经网络; 控制; 自学习; 机械手](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24