

论文与报告

柔性机械臂末端位置的变结构模型参考自适应控制

[刘广瑞](#) [刘又午](#) [刘敏](#)

(天津大学机械工程学院)

Abstract 本文用变结构方法设计柔性机械臂的模型参考自适应控制律. 首先用最优状态反馈方法构造了参考模型, 然后定义了末端位置误差, 构造了滑模曲线, 接着用变结构方法推导了自适应控制律, 最后针对一具体柔性臂作了仿真研究, 验证了理论的正确性并给出了一些有意义的结论.

Keywords [柔性机械臂; 变结构控制律; 末端位置控制; 模型参考自适应控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: