

论文与报告

一种基于操作空间的操作器分散自适应控制方法

[徐为民](#) [柴天佑](#) [阎宝岑](#)

(东北大学自动化研究中心)

Abstract 本文提出了一种操作器分散自适应阻力控制方法. 这种方法不要求知道操作器动态模型的结构和参数, 采用分散控制的形式, 可以对各自由度单独进行控制, 因此计算简单有效, 具有一定的容错能力, 控制系统有较好的暂态性能, 由于控制律以操作空间坐标形式描述, 适合于具有冗余自由度的操作器的控制. 计算机仿真表明了该方法的良好控制效果

Keywords [操作器; 操作空间; 分散控制; 自适应; 稳定性](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: