

论文与报告

神经网络 α 阶逆系统控制方法在机器人解耦控制中的应用

[戴先中](#) [孟正大](#) [沈建强](#) [阮建山](#)

(东南大学自动控制系)

Abstract 本文利用神经网络 α 阶逆系统线性化解耦能力,将严重耦合的多自由度机械手解耦成多个二阶积分子系统,进一步采用线性系统设计方法对已解耦系统设计闭环控制器,成功地实现了位置快速跟踪.该控制方法不需要知道机器人系统的精确数学模型,并且结构简单,易于工程实现.

Keywords [机器人](#); [神经网络](#); [逆系统](#); [多变量解耦](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24