

论文与报告

节点坐标不确定的六自由度Stewart平台位置控制

保宏 段宝岩 陈光达

()

Abstract 针对Stewart平台较节点坐标明显影响其动力规划的特点, 基于节点坐标未知部分变化范围不大的具体情况, 利用比例积分观测器(PIO)对动平台输出量进行有效的修正, 并在此基础上得到了针对Stewart平台的多输入多输出高增益反馈控制器. 数值结果说明了方法的有效性.

Keywords [Stewart 平台; 高增益反馈控制器; 比例积分观测器](#)

收稿日期 2004-6-11 修回日期

通讯作者 保宏

DOI

PACS: TP24