

论文与报告

机器人控制器的变结构控制方法实验研究

[刘宝国](#) [王韬](#) [宋克威](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所)

Abstract 本文在一直接驱动机器人上, 针对变结构控制几种削弱或消除抖振的方法进行了物理实验研究, 并据此给出了一些比较结果.

Keywords [抖振; 变结构控制; 滑模控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24