

论文与报告

基于模糊神经网络的冗余度变几何桁架机器人自适应控制

[徐礼钜](#) [吴江](#) [梁尚明](#)

(四川大学机械系机械原理教研室)

Abstract 本文提出了一种基于模糊神经网络(FNN)的机器人位置自适应控制方法. 利用模糊神经网络模型来辨识冗余度变几何桁架机器人的逆动力学模型, 用常规反馈控制器完成外部干扰的补偿和闭环控制. 并以四重四面体变几何桁架机器人为例进行仿真计算, 表明该控制方法具有良好的轨迹跟踪精度和抗干扰能力.

Keywords [自适应控制; 冗余度变几何桁架机器人; 模糊神经网络; 逆动力学](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24