

论文与报告

## 基于阻抗控制的自适应力跟踪方法

[李杰](#) [韦庆](#) [常文森](#) [张彭](#)

(国防科技大学自动控制系)

**Abstract** 本文针对阻抗控制不能精确控制力的缺陷,提出了一种自适应的力跟踪策略.它根据力误差在线修正参考位置,使机械手的实际接触力跟踪期望力.这种方法对补偿误差、干扰和环境知识等不确定因素具有鲁棒性,而且计算量小,符合实时控制的要求.实验研究证明了该方法的有效性.

**Keywords** [阻抗控制](#); [自适应](#); [力跟踪](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: