

论文与报告

基于内模的机器人迭代学习控制

[徐进学](#) [吴海](#) [柴天佑](#) [谈大龙](#)

(东北大学自动化研究中心)

Abstract 本文根据内模控制的概念,设计一个扰动控制器,使机器人系统表现为固定参数的解耦线性化系统.基于此线性系统,提出了一种迭代学习控制律,给出了算法收敛的充分条件.算法的参数选择非常简单,从而易于满足收敛条件.仿真结果表明了算法的有效性.

Keywords [机器人](#); [运动控制](#); [迭代学习](#); [内模控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: