

论文与报告

锅炉排管爬壁机器人姿态模糊控制的研究

[沈为民](#) [潘沛霖](#) [王炎](#)

(哈尔滨工业大学)

Abstract 本文针对锅炉排管爬壁机器人在现场工作和运行中出现的爬行不可靠现象,利用位移传感器建立机器人的姿态传感系统,提出模糊辨识的方法将位移信号转换成机器人的姿态角度,并由此确定机器人作业与运行的模糊控制策略,仿真验证了该方法能够提高作业效果,保证运行的安全、可靠,并能保证一定的速度.

Keywords [模糊控制](#); [爬壁机器人](#); [传感系统](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24