

论文与报告

单自由度磁悬浮微动机器人的智能控制

[张铁](#) [邵明](#) [颜波](#)

()

Abstract 提出了一种利用磁力作为机器人运动驱动的新型微动机器人,研究了单自由度微动机器人的工作原理,研究了微动机器人的控制系统,系统包括分析了位移传感器、电磁铁、功率驱动电路、A/D和D/A转换卡等.提出了一种双CMAC的智能控制方式,并用C++和Matlab语言编写了控制程序,经过实验证明所研制的系统能够满足机器人的运动控制要求.

Keywords [磁悬浮; 微动机器人; 神经网络控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24