

论文与报告

多模型自适应控制在机器人手臂控制当中应用

[李晓理](#) [王书宁](#)

(清华大学自动化系系统工程所)

Abstract 本文以斯坦福机械手臂为研究对象, 对被控对象建立离散时间模型, 并建立自适应控制器. 考虑斯坦福机械手自适应控制当中, 参数突变经常会破坏总体系统的稳定性的问题, 针对被控对象模型建立多个模型, 覆盖被控对象的参数不确定性, 构成多模型自适应控制器, 同时引入“局部化”技术, 可保证在不失去多模型自适应控制精度的同时, 减少计算时间.

Keywords [斯坦福机械手臂](#); [多模型](#); [自适应](#); [局部化](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24