

论文与报告

参数不确定性柔性机械手控制的一种简单方法

[张奇志](#)

(北京机械工业学院自动化系)

Abstract 本文讨论了具有模型不确定性的柔性机械手运动控制问题,给出了一种基于差分方程和最小二乘法的控制器设计方法.在快速采样的条件下,难于建模的不确定项可以直接忽略而不影响控制效果.通过一个柔性机械手的仿真表明,本文提出的控制方法可实现柔性机械手轨迹的准确跟踪,同时能消除柔性机械手的弹性振动.

Keywords [柔性机械手; 跟踪控制; 不确定性](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24