

论文与报告

仿射非线性系统自学习控制器的研究

[陆璐](#) [李天石](#) [史维祥](#)

(西安交通大学机械电子工程系)

Abstract 提出了一种针对仿射非线性系统的学习控制新算法, 给出该算法收敛性证明. 将该算法用于两连杆机械手的轨迹跟踪, 仿真结果表明该算法能达到很高的控制精度.

Keywords [仿射非线性系统](#); [学习控制](#); [收敛性](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: