

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 智能机器人系统的弹性模糊控制方法研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

智能机器人系统的弹性模糊控制方法研究

关键词: [弹性](#) [模糊控制方法](#) [智能机器人](#)

所属年份: 1999

成果类型: 应用技术

所处阶段: 中期阶段

成果体现形式: 其他应用技术

知识产权形式:

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 南京航空航天大学

成果摘要:

该课题研究综合了当前国际的最新研究成果, 突破传统模式, 提出了弹性模糊控制的新途径与新方法以及模糊自适应、模糊变结构等控制方法, 很好地解决了诸如变结构的抖振问题、自适应算法的擊咽视 以及模糊控制规则不能自建立与优化等理论问题。该研究成果在理论上具有创造性、系统性, 达到国际先进水平。

成果完成人:

[完整信息](#)

行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

成果交流

推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> [信息发布](#)

[版权声明](#) | [关于我们](#) | [客户服务](#) | [联系我们](#) | [加盟合作](#) | [友情链接](#) | [站内导航](#) | [常见问题](#)

国家科技成果网

京ICP备07013945号