

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机器人关节新型直接传动式电机控制系统及控制策略研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 机器人关节新型直接传动式电机控制系统及控制策略研究

关键词: **控制策略 关节 机器人 电机 控制系统**

所属年份: 2007

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 中国矿业大学

成果摘要:

该项目以机器人关节直接传动式开关磁阻伺服电动机系统为研究对象,进行了其输出转矩非线性耦合脉动机理及消脉动控制策略研究和无位置传感器转子位置跟踪定位控制研究,建立了系统仿真模型,设计和开发出了其相应的设计与仿真软件包,进行了系统仿真研究,完成了直接传动式开关磁阻伺服电动机系统样机设计、调试及试验。分别提出了一种直接传动式开关磁阻伺服电动机系统无位置传感器转子位置跟踪定位控制的控制策略及其实施方案,基于模糊逻辑算法的固定角变电流斩波输出转矩消脉动控制策略及其实施方案。为解决开关磁阻伺服电动机输出转矩脉动问题和实现无位置传感器转子位置跟踪定位控制,提供了有效的理论和方法。

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