

[\[PDF全文\]](#)[\[HTML全文\]](#)[发表评论](#)[查看评论](#)

论文与报告

## 面向未知环境基于智能预测的模糊控制器研究

[王磊](#) [柳洪义](#)

(东北大学机械工程与自动化学院)

**Abstract** 提出了一种新的面向未知环境的智能预测算法,并将此算法应用于机器人力跟踪控制中.该方法利用机械手末端与未知受限环境产生的接触轨迹,通过模糊推理智能地预测阻抗控制模型中的参考轨迹,并根据力误差变化用参考比例因子对其进行调节,以适应未知环境刚度的变化.通过对阻抗模型参数进行模糊调节减少受限运动中的力误差,提高了全局的力控制效果.仿真结果证明了此算法的有效性.

**Keywords** [智能预测](#); [模糊控制](#); [力控制](#); [未知环境](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP31