

论文与报告

机械手的自适应前馈补偿变结构控制及其微机实现

梁天培,周其节,苏春翌

香港理工学院机械与轮机工程系;华南理工大学自动化系,广州

收稿日期 1989-7-26 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要
为了实现高速、高精度的机械手的控制,本文将自适应前馈补偿控制与变结构理论相结合,给出了一种新的鲁棒性控制方法.通过对机械手的实时控制,证明了该方法是可行的.

关键词 [机械手](#) [变结构控制](#) [前馈补偿](#) [应用](#)

分类号

Variable Structure Control of Robot Manipulator with Adaptive Feedforward COMPENSATOR and its Implementation

Liang Tianpei, Zhou Qijie, Su Chunyi

Dept. of Mechanical and Marine Engineering, Hong Kong Polytechnic, Hong Kong; Dept. of Automation, South China University of Technology, Guangzhou

Abstract
In order to realize high-speed, high-precision control of robot manipulators, a new robust control algorithm is proposed by coupling the adaptive feedforward compensator to the variable structure control. Real-time control results show the validity and feasibility of the presented method.

Key words [Robot manipulator](#) [variable structure control](#) [feedforward compensation application](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 [梁天培;周其节;苏春翌](#)

扩展功能

本文信息

- ▶ [Supporting info](#)
- ▶ [PDF\(400KB\)](#)
- ▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)
- ▶ [参考文献\[PDF\]](#)
- ▶ [参考文献](#)

服务与反馈

- ▶ [把本文推荐给朋友](#)
- ▶ [加入我的书架](#)
- ▶ [加入引用管理器](#)
- ▶ [复制索引](#)
- ▶ [Email Alert](#)
- ▶ [文章反馈](#)
- ▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

- ▶ [本刊中包含“机械手”的相关文章](#)
- ▶ 本文作者相关文章
 - [梁天培](#)
 - [周其节](#)
 - [苏春翌](#)