

短文

一类不确定非完整动力学系统的时变镇定

董文杰,霍伟

北京航空航天大学第七研究室,北京

收稿日期 1997-6-24 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

对于一类具有未知惯性参数的非完整动力学系统,提出了新的时变自适应镇定律,将其用于一类移动机器人的位姿镇定中.仿真结果验证了所提控制方法的有效性.

关键词 [非完整控制系统](#) [不确定非线性系统](#) [自适应控制](#) [移动机器人](#)

分类号

Time-Varying Stabilization of Uncertain Dynamic Nonholonomic Systems

DONG Wenjie, HUO Wei

The Seventh Research Division, Beijing University of Aero, and Astro, Beijing

Abstract

A new time-varying adaptive control law is given for a class of dynamic nonholonomic chained systems with unknown constant inertia parameters. An application to a wheeled mobile robot is described. Simulation results show that the approach is effective.

Key words [Nonholonomic control](#) [uncertain nonlinear system](#) [adaptive control](#) [wheeled mobile robot](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 [董文杰;霍伟](#)

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF \(255KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [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“非完整控制系统”的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [董文杰](#)

· [霍伟](#)