



## 一种基于模糊控制理论的独轮机器人控制算法

胡敬敏, 阮晓钢

北京工业大学

Control algorithm of unicycle robot based on the fuzzy control theory

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献\(0\)](#)

[相关文章\(15\)](#)

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn