



控制与决策 » 2014, Vol. 29 » Issue (10): 1856-1860 DOI: 10.13195/j.kzyjc.2013.0764

短文

[最新目录](#) | [下期目录](#) | [过刊浏览](#) | [高级检索](#)

◀◀ [前一篇](#) | [后一篇](#) ▶▶

### 考虑重力影响的空间机械臂轨迹跟踪滑模控制

刘福才<sup>a</sup>, 梁利环<sup>a</sup>, 秦利<sup>a</sup>, 王文魁<sup>b</sup>

燕山大学<sup>a</sup>, 工业计算机控制工程河北省重点实验室, b. 国防科技学院, 河北秦皇岛066004.

Sliding mode control for space manipulator trajectory tracking considering effects of gravity

LIU Fu-cai<sup>a</sup>, LIANG Li-huan<sup>a</sup>, QIN Li<sup>a</sup>, WANG Wen-kuai<sup>b</sup>

a. Key Lab of Industrial Computer Control of Hebei Province, b. National Defense Science and Technology College, Yanshan University, Qinhuangdao 066004, China.

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献\(12\)](#)

[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