



基于LuGre 摩擦模型的机械臂模糊神经网络控制

徐智浩^a, 李胜^a, 张瑞雷^a, 陈庆伟^a, 侯保林^b

南京理工大学a. 自动化学院, b. 机械工程学院, 南京210094.

Fuzzy-neural-network control for robot manipulators with LuGre friction model

XU Zhi-hao^a, LI Sheng^a, ZHANG Rui-lei^a, CHEN Qing-wei^a, HOU Bao-lin^b

a. School of Automation, b. School of Mechanical Engineering, Nanjing University of Science and Technology, Nanjing 210094, China.

[摘要](#)[图/表](#)[参考文献 \(14\)](#)[相关文章 \(15\)](#)