

可重构机械臂分散控制及主动容错控制方法研究



作者：杜艳丽著

出版社：武汉：武汉大学出版社

出版日期：2015. 06

总页数：111

介绍：本书主要阐述了可重构机械臂的研究价值，提出提高控制器自身的鲁棒性是影响可重构机械臂实际应用的关键因素，并就这一关键问题进行了多方面的研究，包括可重构机械臂运动学及动力学模型的建立、基于改进PSO的可重构机械臂逆运动学的求解、基于ESO和DSC的反演分散控制、基于生物启发策略的自适应反演快速终端模糊滑模控制、基于迭代学习故障跟踪观测器的可重构机械臂执行器故障主动容错控制、多故障同发的可重构机械臂主动容错控制、基于非线性关节力矩观测器的可重构机械臂双闭环分散力控制及基于LMI的可重构机械臂非脆弱鲁棒分散力/位置控制等。

说明：登录教客网 (<https://www.jiaokey.com/book/detail/13929596.html>) 查找全本阅读方式

可重构机械臂分散控制及主动容错控制方法研究 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/13929596.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/13929596.html>

书名：可重构机械臂分散控制及主动容错控制方法研究