

<<视觉伺服反馈的非完整机器人饱和控制研究>>

图书基本信息

书名：<<视觉伺服反馈的非完整机器人饱和控制研究>>

13位ISBN编号：9787811304091

10位ISBN编号：7811304090

出版时间：2012-11

出版时间：江苏大学出版社

作者：陈华

页数：137

字数：140000

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

<<视觉伺服反馈的非完整机器人饱和>>

内容概要

陈华编著的《视觉伺服反馈的非完整机器人饱和控制研究》的完成，不仅丰富了非完整控制理论的内容，而且为进一步从理论和实际相结合的角度研究非完整控制系统开拓了新的思路，为先进的非完整控制系统理论用于实际提供了一定的理论支撑，这也是笔者在输入受限的非完整机器人运动控制研究方面的一个阶段性总结。

<<视觉伺服反馈的非完整机器人饱>>

书籍目录

- 1 绪论
 - 1.1 研究背景和意义
 - 1.1.1 非完整约束
 - 1.1.2 非完整移动机器人控制系统
 - 1.2 非完整控制系统的控制方法与研究现状
 - 1.2.1 非完整系统的控制方法
 - 1.2.2 输入饱和的非完整系统研究进展
 - 1.2.3 视觉伺服反馈的不确定非完整机器人研究进展
 - 1.3 本书研究的主要内容
- 2 一类非完整机器人运动学系统动态反馈的半全局饱和镇定
 - 2.1 引言
 - 2.2 动态反馈的非完整移动机器人半全局饱和镇定
 - 2.2.1 问题的提出
 - 2.2.2 主要结论
 - 2.2.3 仿真研究
 - 2.3 本章小结
- 3 一类非完整机器人运动学系统动态反馈的饱和跟踪控制
 - 3.1 引言
 - 3.2 动态反馈的非完整移动机器人饱和跟踪控制
 - 3.2.1 问题的提出
 - 3.2.2 主要结论
 - 3.2.3 仿真研究
 - 3.3 本章小结
- 4 几类视觉伺服反馈的不确定非完整机器人运动学系统饱和镇定
 - 4.1 基于视觉伺服的 $(2, 0)$ 型非完整机器人有限时间饱和镇定
 - 4.1.1 预备知识
 - 4.1.2 主要结论
 - 4.1.3 仿真研究
 - 4.1.4 在一类不确定机器人运动学中的应用
 - 4.2 基于视觉伺服的 $(2, 0)$ 型非完整移动机器人鲁棒实际镇定
 - 4.2.1 问题的提出
 - 4.2.2 控制器设计及稳定性分析
 - 4.2.3 一类具有参数不确定和角度量测扰动下的机器人控制
 - 4.2.4 仿真研究
 - 4.3 基于视觉伺服的 $(1, 1)$ 型非完整移动机器人有限时间饱和镇定
 - 4.3.1 问题的提出
 - 4.3.2 控制器设计
 - 4.3.3 仿真研究
 - 4.4 基于视觉伺服的 $(1, 2)$ 型非完整移动机器人输入饱和的实际镇定
 - 4.4.1 问题的提出
 - 4.4.2 控制器设计
 - 4.4.3 仿真研究
 - 4.5 本章小结
- 5 一类视觉反馈的机器人动态反馈的饱和镇定
 - 5.1 基于动态反馈的不确定非完整移动机器人饱和镇定

<<视觉伺服反馈的非完整机器人饱>>

5.1.1 问题的提出

5.1.2 运动学系统的饱和控制器设计

5.1.3 动态反馈的饱和控制器设计

5.1.4 仿真研究

5.2 动态反馈的一类机器人有限时间饱和镇定

5.2.1 问题的提出

5.2.2 预备知识

5.2.3 主要结论

5.2.4 仿真研究

5.3 本章小结

参考文献

<<视觉伺服反馈的非完整机器人饱>>

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介, 请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>