

论文与报告

仿射非线性奇异系统的分析

刘晓平,鲁守银

东北大学自控系,沈阳

收稿日期 1994-5-19 修回日期 网络版发布日期 接受日期

摘要

从机器人控制中抽象出一类仿射非线性广义系统,给出此类系统的简化条件及方法,讨论了它的输出跟踪问题,并推出了可稳的充分条件.

关键词 [奇异系统](#) [非线性系统](#) [机器人控制](#)

分类号

Analysis of Affine Nonlinear Singular Systems

Liu Xiaoping, Lu Shouyin

Department of Automatic Control, Northeastern University, Shenyang

Abstract

This paper discusses a kind of affine nonlinear singular systems for robot control problems. A method is given, by which nonlinear generalized systems can be simplified into regular systems. Based on such a method, tracking control problems are investigated, and sufficient conditions for the solvability of tracking control problem are derived.

Key words [Generalized systems](#) [nonlinear systems](#) [robot control](#)

DOI:

通讯作者

作者个人主页 刘晓平;鲁守银

扩展功能

本文信息

▶ [Supporting info](#)

▶ [PDF\(618KB\)](#)

▶ [\[HTML全文\]\(0KB\)](#)

▶ [参考文献\[PDF\]](#)

▶ [参考文献](#)

服务与反馈

▶ [把本文推荐给朋友](#)

▶ [加入我的书架](#)

▶ [加入引用管理器](#)

▶ [复制索引](#)

▶ [Email Alert](#)

▶ [文章反馈](#)

▶ [浏览反馈信息](#)

相关信息

▶ [本刊中包含“奇异系统”的相关文章](#)

▶ 本文作者相关文章

· [刘晓平](#)

· [鲁守银](#)