

力学学报

Chinese Journal of Theoretical and Applied Mechanics

中文标题

 年: 年度 期: 期号

- 首页
- 关于我们
- 编委会
- 期刊导读
- 期刊订阅
- 下载中心
- 联系我们
- 举报投诉
- 科学基金
- 力学

力学学报 » 2012, Vol. 44 » Issue (6): 1057-1065 DOI: 10.6052/0459-1879-12-156

研究论文

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

« 前一篇 | 后一篇 »

漂浮基柔性空间机器人的鲁棒控制及振动抑制

谢立敏, 陈力

福州大学机械工程及自动化学院,福州 350108

ROBUST CONTROL AND VIBRATION SUPPRESSION OF FREE-FLOATING FLEXIBLE SPACE ROBOT

Xie Limin, Chen Li

School of Mechanical Engineering and Automation, Fuzhou University, Fuzhou 350108, China

[摘要](#)

[图/表](#)

[参考文献\(12\)](#)

[相关文章\(14\)](#)