



## 机器人系统终端滑模重复学习轨迹跟踪控制

田慧慧, 苏玉鑫

西安电子科技大学机电工程学院, 西安710071.

## Terminal sliding mode repetitive learning tracking control of robotic manipulators

TIAN Hui-hui, SU Yu-xin

School of Electro-Mechanical Engineering, Xidian University, Xi'an 710071, China.

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

版权所有 © 《控制与决策》编辑部

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn