

论文与报告

基于模糊CMAC神经网络的并联机器人自适应力控制研究

[孙立宁](#) [徐文军](#) [蔡鹤皋](#)

(哈尔滨工业大学机器人研究所)

Abstract 本文介绍了一种基于Takagi型模糊推理方法的模糊CMAC神经网络,分析了其学习算法,设计出基于这种模糊神经网络的并联机器人自适应力控制器,并进行了仿真和实验研究,证明所设计的控制器是可行和有效的.

Keywords [CMAC; 神经网络; 并联机器人; 自适应力控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24