



控制与决策 » 2009, Vol. 24 » Issue (8): 1137-1142 DOI:

[论文](#)

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

[« 前一篇](#) | [后一篇 »](#)

## 基于DSP/FPGA的反步法阻抗控制柔性关节机械臂

熊根良; 刘伊威; 黄剑斌; 刘宏; 蒋再男; 孙奎

哈尔滨工业大学机器人技术与系统国家重点实验室 150001

[摘要](#) | [图/表](#) | [参考文献 \(0\)](#) | [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