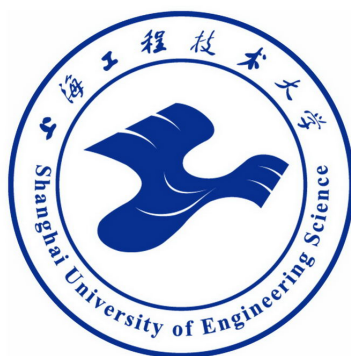


# 上海工程技术大学 XX 学院

## 《XX 学》课程报告



学 号: XXXX

姓 名: XXXX

年 级: XXXX

专 业: XXXX

授课教师: XXXX 教授

课程助教: XXXX XXXX

完成日期: 2023 年 4 月 19 日

## 摘要

这里是摘要。

**关键词：**总结，理解，思考

## Abstract

This is abstract.

**Keywords** summary, comprehension, thinking

## 目录

1 实验目的 .....	1
2 空间描述与变换 .....	1
3 深度学习方法在机械臂控制中的应用 .....	1

表 1: 测试结果

算法	准确率
I	0.7684
II	0.7865
III	0.7655

课程理解

## 1 实验目的

- 熟悉、剖析、设计、实现直升机实验系统，获得对智能系统的基本结构及其各个组成单元的基本认识。
- 掌握状态反馈、观测器设计等现代控制理论。
- 学会运用 MATLAB/Simulink 来搭建系统仿真，并在 Simulink 环境下实现实时控制。
- 学会将仿真结果与实验相结合，了解仿真和实际系统的区别与联系。
- 运用 Word 或 L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X 完成基本的科技报告撰写。

知识点总结

## 2 空间描述与变换

**定义 1** (位姿). 位姿是两坐标系间的相互关系，可以等价地用一个位置矢量和一个旋转矩阵来描述： $\{B\} = \{{}_B^A R, {}^A P_{BORG}\}$

$$F = ma \quad (1)$$

总结与展望

## 3 深度学习方法在机械臂控制中的应用

[?] 采用了 sim-to-real learning 的架构。

第一部分

```
1 print('hello world')
```

第二部分