

论文与报告

## 利用冗余信息消除触觉临场感的通信时延

[帅立国](#) [况迎辉](#)

(东南大学仪器科学与工程系)

**Abstract** 通信时延消除是机器人临场感技术应用中一个极其重要的课题. 本文就机器人临场感中的触觉通信时延问题, 以实现触觉再现信息的本地快速重构为出发点, 提出并阐述了利用冗余信息消除触觉临场感空间通信时延的新方法, 同时推导出了相应的时延消除算法, 仿真试验验证了该方法的有效性.

**Keywords** [触觉临场感; 通信时延; 冗余技术](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24