

工程应用技术与实现

燃料电池驱动的自主机器人控制系统实现

刘呈则,朱新坚

上海交通大学自动化系, 上海 200030

收稿日期 修回日期 网络版发布日期 2006-7-12 接受日期

摘要 针对野外作业机器人面临的能源动力问题, 设计了基于32位微控制器的燃料电池驱动机器人系统。以32位嵌入式微控制器为核心的机器人控制系统可以实时检测燃料电池的能量状态、机器人本体的状态参数, 基于此对机器人姿态、功率需求进行相应调整。并给出了系统的总体方案设计, 阐明了硬件设计与软件实现。

关键词 [32位微控制器](#) [燃料电池](#) [自主机器人](#)

分类号

DOI:

对应的英文版文章: [2006-14-078](#)

通讯作者:

作者个人主页: 刘呈则; 朱新坚

扩展功能
本文信息
▶ Supporting info
▶ PDF (79KB)
▶ [HTML全文] (0KB)
▶ 参考文献[PDF]
▶ 参考文献
服务与反馈
▶ 把本文推荐给朋友
▶ 加入我的书架
▶ 加入引用管理器
▶ 引用本文
▶ Email Alert
▶ 文章反馈
▶ 浏览反馈信息
相关信息
▶ 本刊中 包含“32位微控制器” 的相关文章
▶ 本文作者相关文章
· 刘呈则
· 朱新坚