

论文与报告

一种新的力反射遥控机器人系统的信号传输方法

[宋爱国](#) [金世俊](#) [黄惟一](#)

(东南大学仪器科学与工程系)

Abstract 提出了一种新的基于有源阻抗匹配的信号传输方法, 这种方法能够保证整个力反射遥控机器人系统在时延下的无源稳定性和良好的透明性. 分析可知原有的两种无源信号传输方法只是这种新方法的两种特例. 实验结果表明了该方法的有效性.

Keywords [遥控机器人](#); [临场感](#); [无源性](#); [透明性](#); [信号传输](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: