

论文与报告

水下机器人嵌入式基础运动控制系统

[甘永](#) [王丽荣](#) [刘建成](#) [徐玉如](#)

()

Abstract 从硬件和软件两方面详细地讨论了水下机器人嵌入式基础运动控制系统的体系结构,从根本上改变了以往水下机器人运动控制系统依靠上位机与下位机相结合的体系结构.同时详细阐述了水下机器人基础运动控制的整个信息流程.最后通过海上试验验证了整个基础运动控制系统的可行性和可靠性.

Keywords [水下机器人; 嵌入式系统; s面控制; 体系结构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24