

论文与报告

水下机器人通用实时控制软件研究与实现

[徐竟青](#) [黄俊峰](#) [李一平](#)

(中国科学院沈阳自动化所)

Abstract 随着水下机器人技术的市场化,水下机器人通用实时控制软件成为研究热点.本文在总结水下机器人功能的基础上提出了水下机器人通用实时控制软件的三层体系结构,并介绍了按照这一体系结构开发出的一套水下机器人通用实时控制软件.

Keywords [水下机器人; 通用实时控制软件; 使命层; 实时监控层; 设备管理层](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24