

论文与报告

微操作机器人中基于原语的智能控制方法

[温遇华](#) [卢桂章](#) [赵新](#)

(南开大学机器人与信息自动化研究所)

Abstract 本文提出了一种基于原语的微操作机器人智能控制方法. 首先, 给出了面向对象的软件体系结构; 然后, 在智能机器人分层递阶的层次结构基础上, 提出了原语控制的概念, 通过原语函数对系统模块的二次封装, 把机器人任务简单抽象为任务原语序列, 实现了基于原语的机器学习和示教再现. 实验证明, 基于原语的控制方法可以有效地提高微操作机器人的智能和自动化程度.

Keywords [微操作机器人](#); [面向对象](#); [原语控制](#); [示教再现](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24