

论文与报告

四足仿生机器人嵌入式多关节伺服控制器的研究

[孙立宁](#) [王鹏飞](#) [黄博](#)

(哈尔滨工业大学机器人研究所)

Abstract 介绍了DSP芯片TMS320LF2407的原理,开发了基于CAN总线的多关节伺服控制器.针对四足仿生机器人关节控制的应用,在DSP中采用流水线采样策略和带修正函数的自调整模糊控制规则,有效地克服了机器人关节轨迹跟踪控制中耦合、力矩非线性等因素的影响.控制驱动的集成化提高了移动机器人的速度和负载容量.

Keywords [伺服控制](#); [机器人](#); [CAN总线](#); [模糊](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24