

论文与报告

## 蛇形机器人控制系统的设计与实现

[汪洋](#) [李斌](#) [陈丽](#) [林琛](#)

()

**Abstract** 以蛇为模型的蛇形机器人的研究, 扩大了机器人的应用领域. 本文基于CAN总线技术完成了蛇形机器人控制系统的设计及研制, 有效地实现了机器人的运动控制. 在此基础上完成了蛇形机器人的集中式控制和分布式控制方式.

**Keywords** [蛇形机器人; CAN总线; 控制系统](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24