

论文与报告

面向亚毫米级微粒的遥操作系统设计

[彭刚](#) [黄心汉](#) [刘敏](#) [吕遐东](#)

(华中科技大学控制科学与工程系)

Abstract 本文介绍了适用于微靶装配的遥操作机器人系统及其关键技术, 包括对亚毫米级微粒物体进行微操作的真空吸附装置的工作原理、构成和控制; 适合于微靶装配要求的高精度机械手的运动控制; 以及基于网络的遥操作技术等.

Keywords [微操作](#); [遥操作](#); [真空吸附](#); [机器人](#); [运动控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24