

论文与报告

基于网络和Linux的机器人仿真和监控系统

[陈一民](#) [张涛](#) [薛广涛](#)

(上海大学 计算机工程与科学学院)

Abstract 本文介绍了一种新的基于网络的机器人仿真、监控系统,该系统运行于Linux操作系统的PC机上,采用OpenGL图形库进行开发,能够实时模拟机器人的运动,并且通过网络与机器人控制器进行通讯,能够实时接收机器人控制器发来的状态数据,将它们动态地以三维模拟方式显示或者将其存储起来以备将来分析,用户能够动态地监视机器人的运动状态,在必要时对机器人的动作进行控制.

Keywords [机器人仿真](#); [OpenGL](#); [Linux](#); [网络通信](#); [机器人建模](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24