

综论与介绍

开放式机器人控制器综述

[孙斌](#) [杨汝请](#)

(上海交通大学机器人研究所)

Abstract 本文对开放式机器人控制器的研究进行了概括和总结,综合叙述了开放式机器人控制器的思想及优点,从控制结构、硬件和软件实现的角度总结了已有的研究工作,指出了开放式机器人控制器的发展方向.

Keywords [机器人控制器; 开放结构控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24