

论文与报告

基于DSP的工业机器人控制器的设计与实现

[谈世哲](#) [梅志千](#) [杨汝清](#)

(上海交通大学机器人研究所)

Abstract 提出了一种基于DSP技术的工业机器人控制器的设计, 该控制器采用一台工业PC机以及一块DSP多轴运动控制卡, 较好地实现了机器人的实时控制, 提高了机器人控制器的运动控制性能, 最后给出了相关的实验和结论.

Keywords [机器人控制器; DSP数字信号处理; 实时控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24