

论文与报告

机器人化铲掘机基于CAN总线的控制系统研究

[杜志江](#) [路同浚](#) [吴平川](#) [崔民](#) [刘洪波](#)

(哈尔滨工业大学机器人研究所)

Abstract 本文介绍了一种新型的基于CAN总线的现场总线控制系统(FCS),用于机器人化铲掘机的现场控制,文中着重阐述了系统的体系结构和各智能控制模块的功能特性.与传统的集中控制相比,具有结构简单、可靠性高、实时性好等特点,应用前景广阔.

Keywords [机器人化铲掘机; 现场总线控制系统; CAN总线.](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24