

论文与报告

基于C/S模型机器人控制器的研究及其应用

[王宏杰](#) [颜国正](#) [林良明](#)

(上海交通大学电子信息学院仪器工程系)

Abstract 随着网络通信技术的发展和控制系统的革新,如何将网络技术应用到机器人系统,使机器人达到开放式、分布式的网络控制系统,是目前机器人控制器研究的热点.本文提出了基于C/S(Client/Server)模型的机器人控制器实现原理,阐述基于Win NT操作系统的RPC(Remote Process Call)机制的机器人控制网络客户服务器程序的开发,并实现了软件的DCOM封装.最后,以实例说明了利用DCOM技术开发的Win NT操作系统下的Win32机器人柔性自动化应用程序和基于Web的远程机器人监控系统,显示了基于C/S模型的机器人控制器分布式控制网络的优点.

Keywords [机器人控制器; C/S模型; 分布式控制网络](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24