

论文与报告

基于CAN总线的仿人机器人关节伺服控制系统研究

[赵建东](#) [邵黎君](#) [徐凯](#) [刘莉](#) [陈昱](#)

(北京清华大学精仪系制造所)

Abstract 本文针对仿人机器人的结构和控制性能要求,结合清华大学THBIP-I型仿人机器人样机研制,研究提出了基于CAN总线的仿人机器人关节伺服分级控制体系结构.文中详细描述了系统的总体结构方案、位置控制卡的结构原理、通讯协议和控制算法,以及系统在THBIP-I仿人机器人样机上的技术实现,并在控制实验有效性验证的基础上,提出了进一步完善发展的思路.

Keywords [仿人机器人](#); [现场总线控制系统](#); [数字伺服](#); [CAN总线](#); [位置控制卡](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24