

论文与报告

基于SERCOS总线的两足步行机器人分布式运动控制系统

[温旭](#) [石宗英](#) [钟宜生](#) [杜继宏](#)

(清华大学自动化系)

Abstract 本文介绍两足步行机器人运动控制系统结构的新发展,并介绍一种适于多轴运动控制的通信系统——SERCOS总线,它的通信速率高,实时性和确定性好,很适合机器人各关节的协调运动控制,便于构成分布式的机器人控制系统结构.文中讨论了基于SERCOS总线的两足步行机器人控制系统结构设计,并分析了其优点.

Keywords [两足步行机器人; 运动控制; 现场总线; SERCOS总线.](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24