

论文与报告

## 高性能机器人控制系统的研究

[曲道奎](#) [徐方](#) [王天然](#)

(新松机器人自动化股份有限公司)

**Abstract** 本文介绍了高性能机器人控制器的研制情况。该系统具有较高的控制精度，可完成对机器人和多个外部轴的协调控制。为便于国内用户使用，实现了中文界面功能键驱动的汉字编程示教盒。为适应机器人生产线的需要，提供了丰富的联网功能和生产线监控诊断功能。目前该系统已用于新松公司的6kg工业机器人产品中。

**Keywords** [机器人控制器](#)；[协调控制](#)；[汉字编程示教盒](#)；[监控系统](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24