

论文与报告

HERO型移动机器人控制器的研制和开发

[董虹](#) [吴山东](#) [陈一民](#)

(上海市机电工业学校)

Abstract 本文介绍了以高档PC、PLC和无线通信作为控制器核心的HERO型移动机器人控制器的研究开发技术. 给出了移动机器人控制器硬件系统结构和控制器软件体系结构, 分析了控制软件系统中的各功能模块的作用与特点, 着重介绍了软件中采用的关键技术. 已投入使用的机器人的良好性能证明了其控制器技术方案的合理性.

Keywords [任务解释](#); [示教](#); [仿真](#); [多线程](#); [WinSocket](#); [OpenGL](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24