

论文与报告

仿人手臂动力学控制实验平台的设计与实现

[董春](#) [徐文立](#) [杨耕](#) [孙立宁](#) [李瑞峰](#)

()

Abstract 研制了一种新型的可编程运动控制器. 在实现多轴协调运动控制的同时, 该控制器还具有控制结构可重定义及支持仿真软件MATLAB的特点. 在此基础上, 设计了仿人手臂动力学控制实验平台, 并通过实验验证了其实现高级控制算法的能力.??

Keywords [运动控制器](#); [MATLAB](#); [仿人手臂](#); [实验平台](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24