

论文与报告

## 多操作机排牙机器人的高精度运动控制

[张永德](#) [彭景春](#) [姜金刚](#)

(哈尔滨理工大学智能机械研究所)

**Abstract** 根据多操作机排牙机器人的结构特点及其高精度运动控制的要求,并结合软、硬件控制的特点,确定了通过软件来实现多操作机排牙机器人高精度运动控制的方案.通过对多操作机排牙机器人控制系统的研究,分析了影响控制精度的各个环节,提出了预设定时和实时定时的两种控制软件实现方法.通过测试及排牙控制实验对两种实现方法的控制精度及稳定性进行了比较分析,验证了实时定时的控制软件实现方法可实现多操作机排牙机器人的高精度运动控制.

**Keywords** [多操作机排牙机器人; 步进电机; 软件控制](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP242