

论文与报告

基于DCOM的分布式机器人控制

[许大为](#) [言勇华](#)

(上海交通大学机器人研究所)

Abstract 机器人的应用领域不断在扩展, 为了适应机器人在非工业环境的应用, 机器人的控制逐渐向分布式结构发展. DCOM技术是Microsoft对组件化编程的扩展, 能够支持在局域网、广域网甚至Internet 上不同计算机的对象之间的通讯. 本文介绍了目前该领域的研究状况, 提出了一种基于DCOM的分布式的组件机器人架构.

Keywords [机器人](#); [分布式系统](#); [组件](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24