

论文与报告

利用GPRS系统控制移动机器人的方法研究

[乔卓](#) [姚辰](#) [李小凡](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所)

Abstract 以移动探察机器人为平台,介绍了一种利用GPRS通讯系统控制机器人的新方法.重点介绍了对GPRS通信进行端到端加密的改进方法,该方法在ELGamal公开密钥算法中加入时间标志,增强了系统的安全性.最后,给出了实验结果.

Keywords [GPRS; 探察机器人; 遥控操作; 端到端加密](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24