基于工业机器人的实时可调S型加减速控制研究

摘要：

工业机器人的应用，运动控制卡，速度实时可调，空间插补

1. 引言

二、空间位姿插补概述

三、空间插补速度控制即速度比较

四、基于五次多项式的s速度加减速控制算法

五、仿真结果和分析