

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 多点焊接离线编程中的最优运动规划研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

多点焊接离线编程中的最优运动规划研究

关键词: [运动规划](#) [离线编程](#) [多点焊接](#) [焊接机器人](#)

所属年份: 2007

成果类型: 应用技术

所处阶段: 中期阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式: 其他

项目合作方式: 技术服务

成果完成单位: 河南科技大学

成果摘要:

该项目把焊接机器人的工作空间划分为若干个无障碍的自由空间。在每个工作空间中,把工业机器人以时间最短为优化目标的最优运动规划分解为两部分,即对大范围点对点工作方式下的工业机器人,先运用优化算法,在多个作业点中间选择一条路程最短的工作路径,然后分别在这条路径上相邻两个作业点之间寻找一条时间最短的运动轨迹,前者称为最优序列规划或全局路径规划,后者称为局部最优轨迹规划。这种优化方法可以避免“组合爆炸”现象的发生,具有较强的可操作性,符合多关节工业机器人的实际应用条件,可直接应用于机器人的离线编程。

成果完成人: 孙立功;阎保定;田葳;孟庆端;梁云杰;张晓红;郭跟成;刘珊中;叶宇程;田丰;栗素娟;李劲伟;孙向文;王纪;朱清智

[完整信息](#)

行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

成果交流

推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布