

首 页 成果 | 机构 | 登记 | 资讯 | 政策 | 统计 | 会展 | 我要技术 | 项目招商 | 广泛合作

科技频道 节能减排 | 海洋技术 | 环境保护 | 新药研发 | 新能源 | 新材料 | 现代农业 | 生物技术 | 军民两用 | IT技术

国科社区 博客 | 技术成果 | 学术论文 | 行业观察 | 科研心得 | 资料共享 | 时事评论 | 专题聚焦 | 国科论坛



国防科工 | 航空航天 | 计算机与网络 | 汽车与车辆 | 船艇 | 新材料与新工艺 | 能源与环保 | 光机电 | 通信
专题资讯

当前位置：科技频道首页 >> 军民两用 >> 计算机与网络 >> 白车身机器人拼焊工位规划及其运动轨迹数字仿真应用性研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

白车身机器人拼焊工位规划及其运动轨迹数字仿真应用性研究

关 键 词：白车身拼焊 工位工艺规划 工艺仿真

所属年份：2006

成果类型：应用技术

所处阶段：初期阶段

成果体现形式：新技术

知识产权形式：

项目合作方式：合作开发;技术服务

成果完成单位：同济大学

成果摘要：

该项目针对白车身侧围焊接工位的焊接工艺和焊接机器人的特点，建立了一个适合白车身机器人拼焊工艺规划及其运动轨迹数字仿真应用性研究的系统。该系统解决了多个焊点的焊接任务分配给多台机器人的问题，提高了机器人的生产率，达到制造资源的最合理配置，解决了焊接作业顺序规划问题，优化了点焊机器人的焊接作业顺序，缩短了单台机器人的工作时间，并实现了白车身侧围点焊机器人工位点焊过程的仿真与验证。

成果完成人：朱传敏;刘海江;郑永前;朱文峰;李晏;邵闵华;石庆宗;章琦;陈阳;肖会祥;王锡浩;王宝海;官睿;茆凡;罗生斌

[完整信息](#)

行业资讯

新疆综合信息服务平台

准噶尔盆地天然气勘探目标评价

维哈柯俄多文种操作系统FOR ...

社会保险信息管理系统

塔里木石油勘探开发指挥部广...

四合一多功能信息管理卡MISA...

数字键盘中文输入技术的研究

软开关高效无声计算机电源

邮政报刊发行订销业务计算机...

新疆主要农作物与牧草生长发...

成果交流

推荐成果

- | | |
|---|-------|
| · 液压负载模拟器 | 04-23 |
| · 新一代空中交通服务平台、关... | 04-23 |
| · Adhoc网络中的QoS保证(Wirel... | 04-23 |
| · 电信增值网业务创意的构思与开发 | 04-23 |
| · 飞腾V基本图形库的研究与开发... | 04-23 |
| · ChinaNet国际(国内)互联的策... | 04-23 |
| · 电信企业客户关系管理(CRM)系... | 04-23 |
| · “易点通” 餐饮管理系统YDT2003 | 04-23 |
| · MEMS部件设计仿真库系统 | 04-23 |

Google提供的广告

>> 信息发布

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航 | 常见问题

国家科技成果网

京ICP备07013945号