

论文与报告

型材划线切割机器人系统的控制与接口技术

[王于](#) [丁国清](#) [林良明](#) [王宏杰](#) [王志武](#)

(上海交通大学精密仪器及微智能研究所)

Abstract 本文介绍了一个新型的自动划线切割系统：基于离线编程的型材划线切割机器人系统。系统主要特点：模块化设计、充分利用计算机接口、离线编程在线控制、自动编排加工顺序、机器人函数的远程过程调用。该系统的成功研制，对工业机器人工作站的设计和具有实用的参考价值。

Keywords [切割机器人](#)；[离线编程](#)；[远程过程调用](#)；[可编程控制器](#)；[补偿](#)；[接口](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24