

论文与报告

水火弯板智能机器人控制器的设计

[操先良](#) [赵雁南](#) [贾培发](#) [王家钦](#) [杨泽红](#)

(清华大学计算机系智能技术与系统国家重点实验室)

Abstract 针对造船技术中水火弯板工艺的自动化, 本文介绍了一种基于SERCOS总线的特种工业机器人. 在描述水火弯板工艺过程的基础上, 文章对机器人的总体结构及其技术特点做了简单介绍. 本文着重分析了基于SERCOS总线的机器人控制器的特点, 介绍了层次化、模块化软件系统的设计. 最后, 针对实际应用背景, 本文提出了测量引导加工的加工方法.

Keywords [SERCOS总线](#); [水火弯板](#); [智能机器人](#); [控制器](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24