

论文与报告

履带式智能弧焊机器人焊缝跟踪控制系统

[欧光峰](#) [张华](#) [刘国平](#) [翟因虎](#) [刘伟力](#) [潘际奎](#)

()

Abstract 针对新型履带式弧焊机器人焊缝跟踪问题进行了实验研究. 通过对爬行机器人行走电机的控制完成机器人焊缝跟踪粗调, 对十字滑块电机控制完成机器人焊缝跟踪细调, 最终实现了机器人焊缝跟踪, 实验表明跟踪效果良好.

Keywords [焊缝跟踪](#); [焊接机器人](#); [十字滑块机构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24