

论文与报告

基于PETRI网的机器人装配作业建模及装配路径优化方法的研究

[张伟军](#) [彭商贤](#) [刘大维](#) [张洪刚](#)

(天津大学智能机械研究所)

Abstract 本文基于装配过程离散控制的思想,以扩展库所/变迁网对装配过程进行作业建模,提出了装配状态优化变迁序列的生成方法和算法.该方法有利于在不确定性存在时在任务级上实现装配过程的控制.

Keywords [PETRI网; 机器人装配; 不确定性; 最优装配路径](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: