

论文与报告

点焊机器人系统通信接口分析与设计

[黄石生](#) [侯俊](#) [常云龙](#)

(广州华南理工大学机电工程系)

Abstract 本文叙述了点焊机器人控制系统与焊接控制系统之间的通讯信号的约定关系, 叙述了系统的工作时序. 并提出了一种通信接口线路.

Keywords [点焊](#); [机器人](#); [通讯接口](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: