

《喷涂机器人轨迹优化技术研究》

图书基本信息

书名：《喷涂机器人轨迹优化技术研究》

13位ISBN编号：9787306057871

出版时间：2016-10

作者：陈伟

页数：255

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介以及在线试读，请支持正版图书。

更多资源请访问：www.tushu000.com

《喷涂机器人轨迹优化技术研究》

内容概要

喷涂机器人是一种重要的先进涂装生产装备，在国内外广泛应用于汽车等产品的涂装生产线。为了达到新的喷涂作业标准，实现高效低成本的生产目标，本书针对不同的工件表面形状，提出了多种新的喷涂建模方法，以及高性能喷涂机器人轨迹优化算法和控制策略，解决了喷涂机器人轨迹优化技术中的一些难点问题，为建立升级版喷涂机器人离线编程系统奠定了理论和技术基础。本书得到国家自然科学基金项目（项目号：61503162，51505193）、江苏省自然科学基金项目（项目号：BK20150473）支持。

《喷涂机器人轨迹优化技术研究》

作者简介

陈伟，江苏镇江人，博士，现为东南大学自动化学院博士后，江苏科技大学电子信息学院副教授。主持国家级、省部级科研项目各1项、市厅级项目2项，企业委托项目1项，参与各类科研项目6项，获得常州市龙城英才计划项目资助。发表学术论文30余篇，其中SCI/EI收录10余篇，获授权发明专利10项。曾获中国机械工业科学技术奖三等奖1项，镇江市科技进步奖三等奖1项。

《喷涂机器人轨迹优化技术研究》

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:www.tushu000.com