

《工业机器人工程应用虚拟仿真教程》

图书基本信息

书名：《工业机器人工程应用虚拟仿真教程》

13位ISBN编号：9787111450485

出版时间：2014-1-1

作者：叶晖

页数：328

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

《工业机器人工程应用虚拟仿真教程》

内容概要

《工业机器人工程应用虚拟仿真教程/高等职业教育工业机器人课程实训推荐教材》以ABB机器人为对象，使用ABB公司的机器人仿真软件RobotStudio进行工业机器人的基本操作、功能设置、二次开发、在线监控与编程、方案设计和验证的学习。中心内容包括认识、安装工业机器人仿真软件，构建基本仿真工业机器人工作站，RobotStudio中的建模功能，机器人离线轨迹编程，Smart组件的应用，带导轨和变位机的机器人系统创建与应用，ScreenMaker示教器用户自定义界面，RobotStudio的在线功能。

《工业机器人工程应用虚拟仿真教程/高等职业教育工业机器人课程实训推荐教材》适合普通本科及高等职业院校自动化相关专业学生使用，以及从事工业机器人应用开发、调试与现场维护的工程师，特别是使用ABB工业机器人的工程技术人员。

书籍目录

前言

项目1 认识、安装工业机器人仿真软件

任务1-1 了解什么是工业机器人仿真应用技术

任务1-2 安装工业机器人仿真软件RobotStudio

任务1-3 RobotStudio的软件授权管理

任务1-4 RobotStudio的软件界面介绍

学习检测

项目2 构建基本仿真工业机器人工作站

任务2-1 布局工业机器人基本工作站

任务2-2 建立工业机器人系统与手动操纵

任务2-3 创建工业机器人工件坐标与轨迹程序

任务2-4 仿真运行机器人及录制视频

学习检测

项目3 RobotStudio中的建模功能

任务3-1 建模功能的使用

任务3-2 测量工具的使用

任务3-3 创建机械装置

任务3-4 创建机器人用工具

学习检测

项目4 机器人离线轨迹编程

任务4-1 创建机器人离线轨迹曲线及路径

任务4-2 机器人目标点调整及轴配置参数

任务4-3 机器人离线轨迹编程辅助工具

学习检测

项目5 Smart组件的应用

任务5-1 用Smart组件创建动态输送链SC_InFeeder

任务5-2 用Smart组件创建动态夹具SC_Gripper

任务5-3 工作站逻辑设定

任务5-4 Smart组件——子组件概览

学习检测

项目6 带导轨和变位机的机器人系统创建与应用

任务6-1 创建带导轨的机器人系统

任务6-2 创建带变位机的机器人系统

学习检测

项目7 ScreenMaker示教器用户自定义界面

任务7-1 了解ScreenMaker及准备工作

任务7-2 创建注塑机取件机器人用户自定义界面

任务7-3 设置注塑机取件机器人用户信息界面

任务7-4 设置注塑机取件机器人用户状态界面

任务7-5 设置注塑机取件机器人用户维修界面

学习检测

项目8 RobotStudio的在线功能

任务8-1 使用RobotStudio与机器人进行连接并获取权限的操作

任务8-2 使用RobotStudio进行备份与恢复的操作

任务8-3 使用RobotStudio在线编辑RAPID程序的操作

任务8-4 使用RobotStudio在线编辑I/O信号的操作

任务8-5 使用RobotStudio在线文件传送

《工业机器人工程应用虚拟仿真教程》

任务8-6 使用RobotStudio在线监控机器人和示教器状态

任务8-7 使用RobotStudio在线设定示教器用户操作权限管理

任务8-8 使用RobotStudio在线创建与安装机器人系统

学习检测

《工业机器人工程应用虚拟仿真教程》

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