

<<弧焊机器人操作与编程>>

图书基本信息

书名：<<弧焊机器人操作与编程>>

13位ISBN编号：9787111336174

10位ISBN编号：7111336178

出版时间：2011-4

出版时间：机械工业

作者：李荣雪 编

页数：129

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：<http://www.tushu007.com>

<<弧焊机器人操作与编程>>

内容概要

本书介绍了工业机器人的基本概念、分类及应用，讲述了工业机器人的基本结构及控制方法，并以ABB弧焊机器人为例，介绍了弧焊机器人系统(工作站)的构成、操作及编程方法。

本书以弧焊机器人的操作和编程为主线，将其贯穿于整个理论教学和实践教学的全过程。

以项目教学方式，基于工作过程设计教学内容。

全书共6个项目，每个项目包括1~2个工作任务，将工业机器人的操作和应用与弧焊机器人的基本结构、基本原理及示教编程方法有机结合，通过任务训练掌握工业机器人及弧焊机器人的基本知识和基本技能。

本书可作为高等职业教育及各类成人教育的焊接技术及自动化专业教材或培训用书，也可供相关技术人员参考。

<<弧焊机器人操作与编程>>

书籍目录

前言

绪论

项目1 认识工业机器人

项目2 手动操纵工业机器人

任务1 连续移动机器人

任务2 机器人的精确定点运动

项目3 机器人示教编程

任务1 新建和加载程序

任务2 编辑程序

项目4 弧焊机器人与编程

任务1 弧焊机器人系统及指令

任务2 平板堆焊与编程

项目5 典型接头的焊接与编程

任务1 平板对接接头的焊接与编程

任务2 圆管对接接头的焊接与编程

项目6 工业机器人的离线编程

参考文献

<<弧焊机器人操作与编程>>

章节摘录

版权页：插图：机器人的英文单词“Robot”起源于捷克作家卡雷尔·卡佩克在1920年发表的科幻剧本《罗萨姆的万能机器人》（《Rossums Universal Robots》）中。

剧本中的Robot是一家公司发明的形状像人的机器，可以听从人的命令做各种动作；它可以不吃饭，能够不知疲倦地进行工作。

自此以后，像人一样的机器出现在很多科幻小说中，我国干脆就将“Robot”翻译成“机器人”。

其实，机器人是一种可以运动的机械电子装置，不全都像人。

国际标准化组织对工业机器人的定义为：“工业机器人是一种具有自动控制的操作和移动功能，能完成各种作业的可编程操作机，这种操作机具有几个轴，能够借助可编程操作来处理各种材料、零件、工具和专用装置，以执行各种任务。

”美国机器人协会的定义为：“一种用于移动各种材料、零件、工具或专用装置的，通过程序动作来执行各种任务，并具有编程能力的多功能操作机。

”美国国家标准局的定义为：“一种能够进行编程并在自动控制下执行某种引起操作和移动作业任务的机械装置。

”中国机器人专家对机器人的综合定义为：“机器人是一种在计算机控制下的可编程的自动机器，根据所处的环境和作业的需要，它具有至少一项或多项拟人功能，如抓取功能或移动功能，或两者兼而有之，另外还可能程度不等地具有某些环境感知功能（如视觉、力觉、触觉、接近觉等）以及语音功能乃至逻辑思维、判断决策功能等，从而使它能在要求的环境中代替人进行作业。

”

<<弧焊机器人操作与编程>>

编辑推荐

《弧焊机器人操作与编程》国家示范性高职院校建设项目成果·焊接技术及自动化专业。

<<弧焊机器人操作与编程>>

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:<http://www.tushu007.com>