

# ĐIỀU KHIỂN ROBOT HÀN KHÍ GIA CÔNG CÁC QUỠ ĐẠO PHỨC HỢP

phạm thành long, trần vệ quốc

## TÓM TẮT:

### TÓM TẮT

Bài báo này đề cập tới khả năng khai thác các robot hàn, bằng cách kết nối Robot với PC qua cổng USB. Dữ liệu vị trí và định hướng của tay máy được nội suy thông qua mô hình toán của đối tượng gia công sau đó truyền sang để điều khiển Robot. Cách làm này cho phép xử lý được các quỹ đạo là đường cong không gian có độ phức tạp cao. Độ chính xác của các điểm liên tiếp trên đường cong được xác định và khống chế trong mô hình toán của nó.

### ABSTRACT

The paper is related to the researching ability of welding Robot by connecting the Robot with the personal computer through USB gate. Position and direction data of manipulator are interpolated on the math-model of object and results are transferred to control the Robot.

This method can process complicated trajectories – space. Precision of continuous point on the curve are defined according to our requirement and limitation by its math – model.