

工业机器人系统仿真应用教程



作者：钟志诚，郑飞

出版社：重庆：重庆大学出版社

出版日期：2017.03

总页数：96

介绍：钟志诚、郑飞主编的《工业机器人系统仿真应用教程(工业机器人技术专业系列规划教材)》以KEBA工业机器人仿真系统为出发点，通过项目式教学的方法，对KEBA机器人在系统软件的安装、CF系统卡制作、写入控制器程序、示教器仿真软件连接操作、仿真系统操作、PLC及Robot配置操作、KeTop界面认识、点到点运动指令、直线运动指令、输入输出及WaitTime / WaitIsFinished指令、循环、注释及赋值指令、机器人与模型导入、码垛配置和系统编程与仿真14个任务步骤。让读者了解与掌握：KEBA机器人系统在这14个任务中的具体设定与调试方法，从而使读者对KEBA机器人系统的应用从软、硬件方面都有一个全面的认识。本书适合作为中、高等职业学校工业机器人技术专业、电气自动化技术等相关专业的教程，也可作为本科院校机电及相关专业学生的实践选修课教材。

说明：登录教客网（<https://www.jiaokey.com/book/detail/96131312.html>）查找全本
阅读方式

工业机器人系统仿真应用教程 评论地址：<https://www.jiaokey.com/book/detail/96131312.html>

教客网提供千万本图书阅读地址。

<https://www.jiaokey.com/book/detail/96131312.html>

书名：工业机器人系统仿真应用教程