



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 107848005 A

(43)申请公布日 2018.03.27

(21)申请号 201580080148.3

(22)申请日 2015.12.30

(85)PCT国际申请进入国家阶段日
2017.11.27

(86)PCT国际申请的申请数据
PCT/CN2015/099949 2015.12.30

(87)PCT国际申请的公布数据
W02017/113219 ZH 2017.07.06

(71)申请人 深圳配天智能技术研究院有限公司
地址 518104 广东省深圳市宝安区沙井街
道蚝乡路沙井工业公司第三工业区A3
的102A

(72)发明人 张志明

(74)专利代理机构 深圳市威世博知识产权代理
事务所(普通合伙) 44280

代理人 李庆波

(51)Int.Cl.
B21D 5/06(2006.01)
B25J 9/16(2006.01)
G05B 19/00(2006.01)

(54)发明名称

折弯跟随轨迹规划方法、装置及系统

(57)摘要

一种折弯跟随轨迹规划方法、装置(20)及系统,其中,该方法包括:获取折弯机(41)和折弯机器人(34,42)对板材进行折弯加工的加工参数(S10),所述加工参数包括折弯机(41)上模的运动速度 v 、下模的宽度 L 以及在开始加工时折弯机器人(34,42)工具中心点TCP与所述折弯机(41)下模中心点的距离 d ;根据所述折弯机(41)上模的运动速度 v 以及下模的宽度 L 计算板材的翻转角度(S11);根据所述翻转角度以及所述距离 d 确定所述TCP与所述折弯机(41)的位置关系(S12);根据所述翻转角度、所述TCP与所述折弯机(41)的位置关系对折弯跟随轨迹进行规划,以得到规划后的折弯跟随轨迹(S13)。能够保证运动轨迹的精确性,且可以适用于其他的机器人。

