

勘误：数控机器人制孔离线编程技术研究

杨春晖¹, 田 威², 戴家隆^{2,3}, 叶明露³

¹陕西飞机工业有限责任公司技改基建部, 陕西 汉中

²南京航空航天大学机电工程学院, 江苏 南京

³江苏航鼎智能装备有限公司高精度机器人开发部, 江苏 南京

收稿日期: 2024年9月12日; 录用日期: 2024年12月9日; 发布日期: 2024年12月19日

摘 要

由于作者写错杨春晖单位信息, 发表在《国际航空航天科学》2024年12卷3期第154~159页上的文章《数控机器人制孔离线编程技术研究》(<https://doi.org/10.12677/jast.2024.123017>)出现杨春晖单位错误问题。现将勘误附后。

关键词

离线编程, 轨迹规划, 面向对象, 后置处理, 数控机器人

Erratum to: Research on Off-Line Programming Technology of NC Robot Drilling

Chunhui Yang¹, Wei Tian², Jialong Dai^{2,3}, Minglu Ye³

¹Technical Renovation and Infrastructure Department, AVIC Shaanxi Aircraft Industry Corporation Ltd., Hanzhong Shaanxi

²College of Mechanical and Electronic Engineering, Nanjing University of Aeronautics and Astronautics, Nanjing Jiangsu

³High Precision Robot Development, Aero-Apex Intelligent Technologies Co., Ltd., Nanjing Jiangsu

Received: Sep. 12th, 2024; accepted: Dec. 9th, 2024; published: Dec. 19th, 2024

Copyright © 2024 by author(s) and Hans Publishers Inc.

This work is licensed under the Creative Commons Attribution International License (CC BY 4.0).

<http://creativecommons.org/licenses/by/4.0/>



Open Access

文章引用: 杨春晖, 田威, 戴家隆, 叶明露. 勘误: 数控机器人制孔离线编程技术研究[J]. 国际航空航天科学, 2024, 12(4): 161-161. DOI: 10.12677/jast.2024.124018