机床与液压 JICHUANG YU YEYA

1973 年创刊

第50卷第21期(总第567期)2022年11月 半月刊 (每月15日、28日出版)

www. jcyyy. com. cn

丰 管.中国科学技术协会 主 办,中国机械工程学会

广州机械科学研究院有限公司

协 办: 国家机器人检测与评定中心(广州) 编辑出版:《机床与液压》编辑部

地址:广州市黄埔区茅岗路 828 号 (510700)

编委会成员

主 任: 宋天虎

副 主 任: 黄 兴 孔祥东 焦宗夏 姜继海

孙立宁

委 员:(按姓氏笔划排序)

> 丁问司 王军政 王太勇 卢文辉 刘昕晖 刘晓初 刘延俊 刘奕华 权 龙 阮 健 陈超志 陈章位 李宝仁 李小宁 李运华 闵新和 张宪民 张 涛 赵升吨 郝玉成 施光林 高殿荣 袁锐波 韩俊伟 冀 宏

主 编: 闵新和

执行副主编:张艳君 版面设计:邓琳倩

美术编辑: 陈雁琼

电 话: 020-32385312

电子邮箱: jcy@gmeri.com

广告发行部

广告发行:徐瑾瑾

广告发行: 020-32385311

电子邮箱: adv@gmeri.com

发行范围, 国内外发行

国内发行:广东省报刊发行局

订 购 处:全国各地邮局

国外发行:中国国际图书贸易集团有限公司

广告发布登记通知书: 440100190022

印 刷:广州一龙印刷有限公司

ISSN 1001-3881 CN 44-1259/TH 国内邮发代号: 46-40

国外发行代号: BM 550

定价: 20元/期, 480元/年

次

◀ 工业机器人专栏 ▶

基于双目视觉的机器人虚拟拖动示教技术的研究

……… 詹文赞 徐赐军 杨金堂 周诗洋 余峰 (1) 基于 EtherCAT 的连续体机器人主从站设计

...... 袁俊杰 魏任寒 何广平

狄杰建 赵磊 张忠海 周林 (7)

移动机器人的栅格概率路径图法路径规划

...... 邱添 张志安 王海龙 (14)

基于 Hermite 方法的机器人任务空间二阶平滑位姿路径

构造

··············· 梁艳阳 王利 姚超智 王琼瑶 (20)

改进自适应混合高斯模型和帧间差分的运动目标检测

······ 王立玲 刘超杰 马东 王洪瑞 (26)

面向管道机器人的模块划分方法研究

....... 祝海珍 袁艳 雷永军 (33)

可阵列式废旧连铸坯火焰切割机器人系统设计

………… 张付祥 赵杰 李俊慧 黄风山 (39)

船舶喷涂机器人扇形喷嘴内射流模拟对比分析

...... 衣正尧 李峰 张梦

姚艳杰 林焰 弥思瑶 (43)

NMPC 算法下六自由度机械臂避障轨迹规划

……… 乔栋豪 仲志丹 张浩博 赵耀 (48)

考虑关节摩擦的刚柔耦合机械臂末端抖动模拟与分析

······ 管恋哲 张振山 崔国华 潘颖 (54)

两关节串联柔性手指末端输出力特性研究

本刊已入编"万方数据——数字化期刊群","中国核心期刊 (遴选)数据库","中国期刊全文数据库(CJFD)","中文科技期 刊数据库"及 CNKI 系列数据库,作者如不同意将文章入编,投稿 时敬请说明。

移动消毒防疫机器人设计与导航实现	基于正交法的过盈自锁液压支腿锁紧特性
秦涛 任鹏 温景阳	聂松林 张思森 张振华 申文强 (132)
石孝兰 夏铭 (63)	│ │ ⋖ 建模与仿真 ▶
钩托板螺栓拆装机器人的视觉定位系统设计与研究	
石建刚 任帅 (69)	基于 BP 模糊神经网络 PID 控制的牵引绞车张力
一种并联液压混合动力系统半实物仿真方法	控制研究
杨树军 李路兴 胡纪滨	
李学良 彭增雄 (75)	舒欣 杨冰华 (137)
	油液颗粒过滤器动态过滤特性仿真与实验研究
◀ 试验与研究 ▶	
面向爬楼梯场景的仿人步态机器人机构设计与行	四克 任福邑 邓 C松 (144) 日
走功能试验研究	一
胡青春 方展杰 肖舜仁	赵明 陈浩安 冯丰 (150)
陈兴彬 张平 (81)	基于数控指令修正的数控内圆磨床几何误差补偿
高速平磨氧化锆磨削力与表面质量的研究	
杜添贺 马廉洁 孙立业	立式磨削工艺系统建模方法及仿真研究
贾婧 李红双 (87)	
控制力矩陀螺随形焊接装置的设计与实现	 柴油机电控柱塞泵的多物理场耦合分析
贺兴隆 王玉琳 (92)	安晓东 李亚丽 许小奎
基于能量平衡原理的机床柔度优化方法	侯军兴 张华阳 (168)
孙士玉 李郝林 王家乐 汪能洋 (97)	基于可变论域模糊控制的高精度数控机床控制
端面超精密车削中的面型误差辨识技术研究	仿真
马善意 杨辉 赵宏鑫	
张彬 滕凯冰 (103)	▲ 妆座必账上可告妣 ▶
基于 MATLAB GUI 的谐波减速器专用柔性深沟	◀ 故障诊断与可靠性 ▶
球轴承设计及接触分析系统	基于变分非线性调频模态分解的滚动轴承多故障
	诊断方法研究
王东峰 李庆林 刘旗 (107)	李勇 李志农 李云龙 钱尼君 (181)
磨削电主轴动态回转精度分析及实验	解调同步压缩变换及其应用于变转速滚动轴承故
一	障诊断
冯伟 申会鹏 曹乐 (114)	
某发射塔起重机悬臂梁结构拓扑优化设计	方琦 商高亮 刘俊 (188)
邢伟 李建阳 谭永营	\$\\\\\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
顾程 苗朝阳 (120)	
基于机器视觉的压缩弹簧中段线径测量	信息
易焕银 刘志明 覃明俊(125)	(174), (199), (200)

MACHINE TOOL & HYDRAULICS Half-Monthly

No. 21 Nov. 2022 Vol. 50

Authorities in Charge: China Association for Science and Technology

Sponsor: Chinese Mechanical Engineering Society Guangzhou Mechanical Engineering Research Institute Co., Ltd.

Co-organizor: National Robot Test and Assessment Center (Guangzhou)

Editor & Publisher: Editorial Office of MACHINE TOOL & HYDRAULICS

Add: No. 828 Maogang Road, Huangpu District, Guangzhou China

Editorial Committee

Chairman: Song Tianhu

Vice Chairmen:

Ding Wensi

Huang Xing Kong Xiangdong Jiao Zongxia

Wang Junzheng

Jiang Jihai Sun Lining

Members of Editorial Committee:

Wang Taiyong Liu Xinhui Lu Wenhui Liu Xiaochu Liu Yanjun Liu Yihua Quan Long Ruan Jian Chen Chaozhi Chen Zhangwei Li Baoren Li Xiaoning Li Yunhua Min Xinhe Zhang Xianmin Zhang Tao Zhao Shengdun Hao Yucheng Shi Guanglin Han Junwei Gao Dianrong Yuan Ruibo Ji Hong

Chief Editor: Min Xinhe

Vice Chief Editor: Zhang Yanjun

Layout Design: Deng Lingian

Tel: (8620) 32385312

Web: www. jcyyy. com. cn E-mail: jcy@gmeri.com

Distributed Range: Distribution at home and abroad **Domestic Distributor:** Newspapers and Publications

Board of Guangdong

Overseas Distributor: China International Book Trading

Corporation

Post Distribution Code: 46-40 **International Code: BM 550**

CONTENTS

INDUSTRIAL ROBOT COLUMN	
Research on Robot Virtual Drag Demonstration Technology Based	
on Binocular Vision	
ZHAN Wenzan XU Cijun	
YANG Jintang ZHOU Shiyang YU Feng (1)	
Design of Master and Slave Station for Continuum Robot Based	
on EtherCAT	
····· YUAN Junjie WEI Renhan	
HE Guangping DI Jiejian ZHAO Lei	
ZHANG Zhonghai ZHOU Lin (7)	
Path Planning of Mobile Robot Based on Grid Probability Path	
Graph	
······ QIU Tian ZHANG Zhian WANG Hailong (14)	
Second Order Smooth Pose Path Construction of Robot Task	
Space Based on Hermite Method	
LIANG Yanyang WANG Li	
YAO Chaozhi WANG Qiongyao (20)	
Improved Adaptive Gaussian Mixture Model and Inter-frame	
Difference for Moving Target Detection	
····· WANG Liling LIU Chaojie	
MA Dong WANG Hongrui (26)	
Research on the Module Division Method for the Pipeline Robot	
ZHU Haizhen YUAN Yan LEI Yongjun (33)	
Design of an Arrayable Flame Cutting Robot System for Waste	
Continuous Casting Billets	
ZHANG Fuxiang ZHAO Jie	
LI Junhui HUANG Fengshan (39)	
Comparative Analysis of Jet Simulation in Fan-Shaped Nozzle	
of Ship Spraying Robot	
YI Zhengyao LI Feng ZHANG Meng	
YAO Yanjie LIN Yan MI Siyao (43)	
Obstacle Avoidance Path Planning for Six Degrees of Freedom	
Manipulator Based on NMPC Algorithm	
····· QIAO Donghao ZHONG Zhidan	
ZHANG Haobo ZHAO Yao (48)	
Simulation and Analysis of End Vibration of Rigid-Flexible	
Coupling Manipulator Considering Joint Friction	
GUAN Lianzhe ZHANG Zhenshan	

Study on the Output Force Characteristics of the Flexible Fingertip

..... LIU Hongbo MENG Xiangrui ZHU Yan (59)

with Two Joints in Series

CUI Guohua PAN Ying (54)

	MILLIC & W. D M CC
Design and Navigation Implementation of Mobile Disinfection and	Middle Section Wire Diameter Measurement of Compression
Epidemic Prevention Robot	Spring Based on Machine Vision
WEN Jingyang SHI Xiaolan XIA Ming (63)	Locking Performance of Interference Self-Locking Hydraulic
Design and Research on the Vision Positioning System of the	Outrigger Based on Orthogonal Method
Robot for Hook Pallet Bolt Disassembly	NIE Songlin ZHANG Simiao
SHI Jiangang REN Shuai (69)	ZHANG Zhenhua SHEN Wenqiang (132)
A Hardware In-the-Loop Simulation Method for Parallel	MODELING & SIMULATION
Hydraulic Hybrid Power System	Research on Traction Winch Tension Control Based on BP
······ YANG Shujun LI Luxing HU Jibin	Fuzzy Neural Network PID Control
LI Xueliang PENG Zengxiong (75)	ZHU Pengcheng ZHANG Qing
TEST & RESEARCH	ZHANG Wenhua SHU Xin YANG Binghua (137)
Mechanism Design and Walking Function Test of Humanoid Gait	Simulation and Experiment Research on Dynamic Filtration
Robot for Stair Climbing Scene	Characteristics of Oil Particulate Filter
····· HU Qingchun FANG Zhanjie	··· YAN Shufa ZHU Yuanchen ZHNAG Yonggang
XIAO Shunren CHEN Xingbin ZHANG Ping (81)	HU Kai REN Fuchen ZHENG Changsong (144)
Study on Grinding Force and Surface Quality of Zirconia	Finite Element Modeling and Analysis of Swing Grinding Induced
Ceramics under High Speed Flat Grinding	Residual Stress of Cam Profile BAI Xiaoxiang LI Guochao
DU Tianhe MA Lianjie SUN Liye	ZHOU Honggen YANG Fei ZHAO Ming
JIA Jing LI Hongshuang (87)	CHEN Haoan FENG Feng (150)
Design and Implementation of Shape-Follow Welding Device	Geometric Error Compensation of CNC Internal Grinder
for Control Moment Gyroscope	Machine Based on CNC Command Correction
····· HE Xinglong WANG Yulin (92)	FAN Jinwei QIN Chi PAN Ri (157)
Optimization Method of Flexibility of Machine Tool Based on	Research on Modeling Method and Simulation of Vertical
Energy Balance Principle	Grinding Process System
SUN Shiyu LI Haolin	XUE Baozhu LI Mengyang (163)
WANG Jiale WANG Nengyang (97)	Multi-physics Coupling Analysis of Diesel Engine Electronic
Research on Surface Error Identification Technology in End Face	Controlled Plunger Pump
Ultra Precision Turning	····· AN Xiaodong LI Yali XU Xiaokui
MA Shanyi YANG Hui	HOU Junxing ZHANG Huayang (168)
ZHAO Hongxin ZHANG Bin TENG Kaibing (103)	Control Simulation of High Precision NC Machine Tool Based on
Design and Contact Analysis System of Special Flexible Deep	Variable Universe Fuzzy Control
Groove Ball Bearing for Harmonic Reducer Based on	QU Yishu YANG Xu (175)
MATLAB GUI	FAULT DIAGNOSIS & RELIABILITY
ZHENG Haotian YIN Yanjing	Multi-fault Diagnosis Method of Rolling Bearing Based on Varia-
JI Ye WANG Dongfeng	tional Nonlinear Chirp Mode Decomposition
LI Qinglin LIU Qi (107)	LI Yong LI Zhinong
Analysis and Experimental Study on Dynamic Rotation Accuracy	LI Yunlong QIAN Nijun (181)
of Grinding Motorized Spindle	Demodulation Synchrosqueezing Transform and Its Application to
DING Hao WANG Pengwu	Variable Speed Rolling Bearing Fault Diagnosis
LIU Baoguo FENG Wei	····· ZHAO Jieang BAO Junyi
SHEN Huipeng CAO Le (114)	JIN Song FANG Qi
Topological Optimization Design of Cantilever Beam Structure for	SHANG Gaoliang LIU Jun (188)
a Transmitter Tower Crane	Design and Research of Multi-Channel Vibration Monitoring
XING Wei LI Jianyang TAN Yongying	System for Rolling Mill Gearbox
GU Cheng MIAO Chaoyang (120)	WEI Xieben (194)