

# 博士学位论文

Open CASthesis.cfg file, see line 63, change the Chinese Title

作者姓名		NAME I	N ENGLISH	
指导教师	导师的名字	研究员	中国科学院自	动化研究所
	导师的名字	副研究员	中国科学院自动	<b>边化研究</b> 所
学位类别		工	学博士	
学科专业		控制理论	2与控制工程	
培养单位	Γ	中国科学院	足自动化研究所	

2017年4月

## Name of research in English

## By Your name

A Dissertation Submitted to

The University of Chinese Academy of Sciences
In partial fulfillment of the requirement
For the degree of
Doctor of Engineering

Your institute, Chinese Academy of Sciences

**April**, 2017

# 独创性声明

本人声明所呈交的论文是我个人在导师指导下进行的研究工作及取得的研究成果。尽我所知,除了文中特别加以标注和致谢的地方外,论文中不包含其他人已经发表或撰写过的研究成果。与我一同工作的同志对本研究所做的任何 贡献均已在论文中作了明确的说明并表示了谢意。

签名:	日期:	

# 关于论文使用授权的说明

本人完全了解中国科学院自动化研究所有关保留、使用学位论文的规定,即:中国科学院自动化研究所有权保留送交论文的复印件,允许论文被查阅和借阅;可以公布论文的全部或部分内容,可以采用影印、缩印或其他复制手段保存论文。

(保密的论文在解密后应遵守此规定)

签名:	导师签名:	日期:	

## 摘 要

机器人在焊接行业已经使用了几十年。然而,大多数的焊接机器人仅仅应用于简单的焊缝类型,如薄板的对接焊缝。

关键词: 中厚板焊缝,焊缝跟踪控制

### Abstract

Robots have been employed in the welding industry for many decades. However, most of the welding robots are used for weld seams with simple shape such as butt seams in thin plates.

**Keywords:** Visual sensing calibration, Weld seam feature detection, Weld seam tracking control

### Contents

摘要 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	j
Abstract	iii
Contents·····	v
Chapter 1 Introduction · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1
1.1 Background of the Study · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1
Chapter 2 Chapter 2 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	3
2.1 Introduction · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	3
Chapter 3 Chapter3 · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	5
3.1 Introduction · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	5
Chapter 4 Chapter 4 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	7
4.1 Introduction · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	7
Chapter 5 Chapter 5 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	9
5.1 Introduction · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	9
Chapter 6 Chapter 6 ·····	11
6.1 Conclusion · · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	11
Appendix A Appendix 1 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	13
Appendix B Appendix 2 · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	15
Bibliography	17

vi	Name of research in Engl	lish
Acknowledgements·····		19

#### Introduction

### 1.1 Background of the Study

This is an example of citation [1].

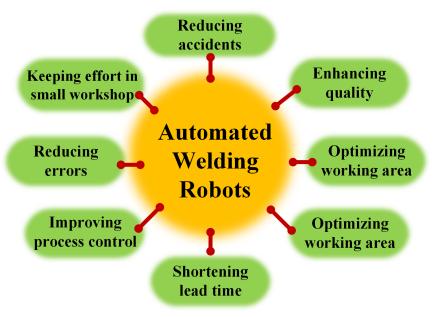


Figure 1-1 The advantages of the automated welding robots

Chapter 2

## Chapter3

## Chapter 4

Chapter 5

Chapter 6

6.1 Conclusion

Appendix A

Appendix 1

Appendix B

Appendix 2

## Bibliography

[1] G. K. Fricke, Localization, Tracking, and Odometry Calibration of a Multi-Agent Swarm System. PhD thesis, Durham, North Carolina: Department of Mechanical Engineering and Materials Science, Duke University, 2009.

## Acknowledgements

I would like to express my gratitude to ...

 $\begin{array}{c} {\rm xxxx~xxxx} \\ {\rm Institute~of~xxxxx,~UCAS} \\ {\rm April,~2017} \end{array}$ 

# 致谢

Prasarn Kiddee Institute of xxxxx, UCAS April, 2017

### Brief biography and publications

#### Brief biography

xxx xxx was born on ....... He received the bachelor degree In 200x, he obtained the master degree of Since November 201x, he has joined the Institute of ........., Chinese Academy of Sciences(IACAS), Beijing, China as a Ph.D. student. His current research interests include.......

#### **Journal Publications**

[1] **xxxx xxxx**, xxxx xxxx, xxxx xxxx, 'Title" *Name of Journal*, Vol.xx (x), pp.xxx-xxx, 201x. (SCI, EI indexed)

#### Conference Publications

[1] **xxxx xxxx**, xxxx xxxx, xxxx xxxx, 'Title" *Name of Journal*, Vol.xx (x), pp.xxx-xxx, 201x. (SCI, EI indexed)

#### Under reviewed papers

[1] **xxxx xxxx**, xxxx xxxx, xxxx xxxx, 'Title" Name of Journal, Vol.xx (x), pp.xxx-xxx, 201x. (SCI, EI indexed)

#### Awards

[1] 2014 Best Paper of .....

#### Contribution

[1] A reviewer of .....(SCI, EI indexed)