



Ricerche Bibliografiche

IIS-Data

Per maggiori informazioni:
Biblioteca dell'Istituto Italiano della Saldatura
biblioteca.info@iis.it; (+39) 0108341 475

I robot nella saldatura e nel taglio (2000-2009)

Modelling functioning of an adaptive industrial robot in arc welding (Svar. Proiz., N.7/1999, pp.21-24) di NUZHDIKHIN V.G. et al., «Welding International» Gennaio 2000, pp. 60-63.

Calcolo; comando adattativo; robot; saldatura ad arco; simulazione.

Gli impianti robotizzati e le norme armonizzate nel contesto delle direttive europee di MAIOCCHI B. e OTTONE F. «Rivista Italiana della Saldatura» Marzo-Aprile 2000, pp. 159-177.

Apparecchiature; Europa; norme; robot.

Applicazioni di taglio laser robotizzato di APPENDINO D. «Rivista Italiana della Saldatura» Marzo-Aprile 2000, pp. 233-241.

Robot; taglio laser.

Measurement of groove and weld bead shape by spot laser sensor (Quarterly Journal of Japan Welding Society, N. 1/2000, pp. 51-58) di TAKANO Y. et al., «Welding International» Settembre 2000, pp. 706-713.

Condizioni di processo; controllo automatico; forma della saldatura; laser; posizioni di saldatura; robot; sistemi di controllo.

Robotic arc welding workstation design and simulation in education di BOLMSJO G. «Joining of Materials» Luglio-Settembre 2000, pp. 93-97.

Controllo automatico; insegnamento; progettazione, concezione; robot; saldatura ad arco; simulazione.

L'obiettivo è ottimizzare la saldatura robotizzata

di SANTINI P. «Deformazione» N. 71/2000, pp. 180-184, F.14.

Ottimizzazione; robot; saldatura ad arco.

Qualificazione e certificazione del personale addetto alla saldatura robotizzata ed alla saldatura laser di COSTA G. et al., «Rivista Italiana della Saldatura» Novembre-Dicembre 2000, pp. 719-727.

Accreditamento; CEN; certificazione del personale; Europa; insegnamento; laser; norme; organismi di certificazione; organizzazioni europee; robot; saldatura.

FILARC PZ6015R - The robot friendly cored wire (III) di HUHTALA T. «Svetsaren» N. 3/2000, pp. 8-11.

Acciai al C; fili animati; industria automobilistica; robot; saldatura con filo animato.

Evolution de la programmation des robots dédiés au soudage di MARCHAL R. «Revue de la Soudure» Ottobre-Dicembre 2000, pp. 4-5.

Robot; saldatura ad arco; sviluppo.

Situation algorithms of automatic correction of the robot motion path in arc welding di TSYBULKIN G.A. «The Paton Welding Journal» Novembre 2000, pp. 11-14.

Calcolo; comando adattativo; controllo automatico; robot; saldatura ad arco; simulazione.

Multibaseline stereo with active illumination and its application in robot welding di ZHONGLI W. et al., «China

Welding» Luglio-Dicembre 2000, pp. 152-160.

Programma di elaboratori; robot; saldatura ad arco; sistemi di controllo; televisione.

Automation di ANONIMO «Welding Design and Fabrication» Dicembre 2000, pp. 57-60.

Apparecchiature; controllo automatico; manipolatore; robot; saldatura a resistenza; saldatura ad arco; saldatura orbitale.

Un'applicazione di saldatura laser robotizzata di RAVASI F. «Rivista Italiana della Saldatura» Gennaio-Febbraio 2001, pp. 57-60.

Apparecchiature; CO₂; robot; saldatura a foro di chiave; saldatura laser.

Automation - Robotic welding data - Moves from factory floor to managers' desktops di NACEY T. «Welding Design and Fabrication» Febbraio 2001, pp. 44-47.

Dati; gestione aziendale; robot; saldatura ad arco; CAD; CAM; robot; saldatura ad arco; simulazione.

A measuring and correcting method about locus errors in robot welding di LIXIN F. et al., «China Welding» Gennaio-Giugno 2001, pp. 34-38.

Calcolo; connessioni tubolari; errori; robot; saldatura ad arco.

Welding automation - Guidelines for successful robotic weld tooling di PETRO J. «Welding Design and Fabrication» Agosto 2001, pp. 17-21.

Comando a retroazione; robot; saldatura ad arco; sensori.

Improvement of aluminium alloy sheet metal welding quality and productivity with AC pulsed MIG welding system (1st report). Development of AC pulsed MIG welding power source with built-in robot interface di TONG H. e UEYAMA T. «Welding International» Novembre 2001, pp. 851-856.

Corrente alternata; forma d'onda; generatori di corrente per saldatura; lamierini; leghe d'alluminio; robot; saldatura ad arco ad impulsi; saldatura MIG; spruzzi; trasferimento a spruzzo.

Improving productivity with robotic welding di WARD P. «Welding Journal» Agosto 2001, pp. 52-54.

Produttività; robot; saldatura; salute e sicurezza; sviluppo.

Control and optimisation of bead width for multi-pass welding in robotic arc welding processes di KIM I-S. et al., «Australian Welding Journal» Luglio-Settembre 2001, pp. 43-47.

Calcolo; comando adattativo; intelligenza artificiale; ottimizzazione; parametri di processo; robot; saldabilità; saldatura a più passate; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; saldatura MAG; simulazione; sistemi intelligenti.

Simulation provides robot torque ratings di ANONIMO «Welding Design and Fabrication» Settembre 2001, pp. 34-36.
CAD; momento torcente; progettazione, concezione; robot; saldatura; simulazione.

Costuras perfectas. Aumenta el empleo de la soldadura por láser en el mecanizado de chapa di HUNSDÖRFER R. «Soldadura y Tecnologías de Union» N. 72/2001, pp. 9-11.

Applicazioni; robot; saldatura laser.

Zrobotyzowane zgrzewanie tarciove z mieszaniem materialu zgrzeiny - narzedzie, technologia i zastosowanie (Robotic friction stir welding-tool, technology and applications) di VON STROMBECK A. et al., «Biuletyn ISG» Novembre-Dicembre 2001, pp. 49-57.

Applicazioni; robot; saldatura ad attrito con utensile in movimento.

Evoluzione della movimentazione degli assi nella tecnologia water jet e abrasive water jet di MONNO M. e VERGARI A. «Lamiera» Gennaio 2002, pp. 108-117.

Manipolatore; robot; sviluppo; taglio a getto d'acqua.

Sensors for open-arc welding di SCHILF M. e HORBER H. «Welding and Cutting» N. 1/2001, pp. 38-41.

Robot; saldatura al plasma; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; sensori; sistemi di controllo.

Automation di ANONIMO «Welding Design and Fabrication» Dicembre 2001, pp. 36-38.

Controllo automatico; robot; saldatura a resistenza; saldatura ad arco; saldatura orbitale; taglio termico.

Statistical process design for robotic GMA welding of sheet metal di ALLEN T. T. et al., «Welding Journal» Maggio 2002, pp. 69s-77s.

Acciai inossidabili ferritici; ciclo termico; giunti a sovrapposizione; lamierini; metodi statistici; progettazione, concezione; robot; saldatura con filo fusibile in gas protettivo.

An approach to measure the pose of RHJD4-1 arc welding robot for calibration di YUEE S. et al., «China Welding» Gennaio-Giugno 2002, pp. 5-8.

Misura; robot; saldatura ad arco; taratura.

Welding-fume extraction at the torch - Effective for welding with industrial robots di STAUFFER H. «Welding and Cutting» Settembre-Ottobre 2002, pp. 238-240.

Fumi; impianti di ventilazione; robot; saldatura in gas protettivo; salute e sicurezza.

The benefits of laser vision in robotic arc welding di BOILLLOT J. e PNORUK J. «Welding Journal» Agosto 2002, pp. 32-34.

Costi; inseguimento del giunto; laser; operazione dopo saldatura; operazioni in tempo reale; robot; saldatura ad arco; televisione.

Consideratii privind proiectarea imbinarilor in cazul sudarii robotizate (Design aspects of robotic arc welded joint) di JONI N. e KUNZ K. «Sudura» Aprile-Giugno 2002, pp. 42-50.

Comando a distanza; comando adattativo; forma della saldatura; posizioni di saldatura; preparazione dei giunti; progettazione, concezione; robot; saldatura ad arco; tolleranze.

Design and validation of a sensor guided robot control system for welding in shipbuilding di FRIDENFALKM. e BOLMSJÖ G. «Joining of Materials» N. 3/4/ 2002, pp. 44-55.

Controllo automatico; costruzioni navali; generatori di corrente per saldatura; inseguimento del giunto; progettazione, concezione; robot; saldatura ad arco sommerso; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; sensori; simulazione.

Mathematical model of technological adaptation of the robot to the gap in arc welding di KORINETS I.F. et al., «The Paton Welding Journal» Settembre 2002, pp. 7-9.

Calcolo; comando adattativo; robot; saldatura MAG; saldatura MIG simulazione.

Controlling robotic friction stir welding di COOK G. E. et al., «Welding Journal» Giugno 2003, pp. 28-34.

Comando a retroazione; controllo automatico; robot; saldatura ad attrito con utensile in movimento; simulazione.

Are your parts ready for robotic welding? di KEIBLER C. «Welding Journal» Giugno 2003, pp. 37-38.

Applicazioni; robot; saldatura; vantaggi, svantaggi, limitazioni.

Designing positioners for robotics di MICHAEL Z. «Welding Journal» Luglio 2003, pp. 40-43.

Manipolatore; progettazione, concezione; robot; saldatura.

Automation of consumable electrode arc welding ship structures di GORBACH V.G. «Welding International» Ottobre 2003, pp. 801-807.

Automazione; comando adattativo; comando numerico; costruzioni navali; robot; saldatura ad arco; saldatura ad arco sommerso; saldatura con filo fusibile in gas protettivo.

A method of initial welding position guiding for arc welding robot based on visual servo control di ZHENMIN G. et al., «China Welding» Gennaio-Giugno 2003, pp. 29-33.

Inseguimento del giunto; posizioni di saldatura; robot; saldatura ad arco; sensori; sistemi di guida.

Developing of robot flexible processing system for ship-

building profile steel di SHUN Y. et al., «China Welding» Gennaio-Giugno 2003, pp. 78-82.

Acciai; apparecchiature per il taglio; CAD; CAM; costruzioni navali; programma di elaboratori; robot; taglio termico.

An inspection robot for boiler tube using magnetic flux leakage and ultrasonic methods di SONG X-C. et al., «Insight» Maggio 2004, pp. 275-277.

Caldaie; campo elettromagnetico; centrali elettriche; controllo con correnti indotte; controllo magnetoscopico; controllo non distruttivo; controllo ultrasonoro; corrosione; erosione; robot; tubi.

Advances in robotic welding technology di VILLA-FUERTE J. «Welding Journal» Gennaio 2005, pp. 28-33.

Affidabilità; controllo automatico; robot; saldatura a resistenza a punti; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; saldatura laser; sensori.

Crawl-type robot tackles difficult jobs di PAN J. et al., «Welding Journal» Gennaio 2005, pp. 50-54.

Centrali elettriche; industria nucleare; inseguimento del giunto; recipienti in pressione; robot; saldatura a più passate; saldatura ad arco; scelta; sensori; turbine.

Guidelines for implementing robotic arc welding di MERRIFIELD T. «Welding Journal» Aprile 2005, pp. 34-37.

Comando adattativo; controllo automatico; giunti saldati; inseguimento del giunto; robot; sensori.

Research of control system of robotic welding positioner (Doc. ICRA-2003-01) di SHI YU.FAN D. «Welding in the World» Gennaio-Febbraio 2005, pp. 3-6.

Accessori per saldatura; comandi; comando numerico; controllo automatico; manipolatore; robot; saldatura ad arco.

Equipment modeling and workspace simulation of special-purpose robot for hydraulic turbine repair with 3D Studio Max (Doc. ICRA-2003-02) di HEQI L. et al., «Welding in the World» Gennaio-Febbraio 2005, pp. 7-9.

Manutenzione; robot; simulazione; turbine; turbine idrauliche.

Análisis paramétrico y modelización de procesos de soldo orbital robotizados di PORTOLÉS A. et al., «Soldadura Y Tecnologías de Union» N. 92/2005, pp. 30-36.

Acciai a bassissimo carbonio; acciai inossidabili; acciai inossidabili austenitici; analisi con elementi finiti; ciclo termico; deformazione; robot; saldatura MAG; saldatura MIG; saldatura orbitale; simulazione; tensioni; tubi.

Dynamic and control system analysis of two-wheeled robot for welding application di XIAOYU W. et al., «China Welding» Luglio-Dicembre 2004, pp. 147-150.

Condizioni di processo; controllo automatico; robot; saldatura; simulazione.

Solid wire vs. metal cored wire: which should be used to optimize the robotic process? di CORTINA P. «Welding Journal» Maggio 2005, pp. 30-32.

Confronti; fili animati; fili pieni; ottimizzazione; robot; saldatura con filo animato; saldatura con filo fusibile in gas protettivo.

A high-precision control system for robotic welding positioner di YU S. et al., «China Welding» Gennaio-Giugno 2005, pp. 53-57.

Comando numerico; controllo automatico; operazioni in tempo reale; posizionamento; precisione; robot; saldatura ad arco.

Trouble-free MAG welding with OK AristoRod™ bare welding wire di TESSIN F. e SCHWARZ B. «Svetsaren» Luglio-Dicembre 2005, pp. 25-27.

Fili pieni; robot; saldatura MAG.

Image processing and control of weld pool in switch-back welding without backing plate di YAMANE S. et al., «Welding International» Novembre 2005, pp. 856-861.

Bagno di fusione; ottica; robot; saldatura ad arco; saldatura da un solo lato; sensori; sistemi di controllo; supporto al rovescio; televisione; torce.

Above-ground storage tank inspection using the 'Robot Inspector' di BLAKELEY B. et al., «Insight» Novembre 2005, pp. 705-708.

Campo elettromagnetico; controllo automatico; controllo non distruttivo; controllo ultrasonoro; emissione acustica; giunti saldati; operazione manuale; operazioni in servizio; robot; serbatoi di stoccaggio.

Study on intelligent welding mobile robot with the function of auto-searching weld line di KE Z. et al., «China Welding» Gennaio-Giugno 2006, pp. 67-73.

Inseguimento del giunto; intelligenza artificiale; modelli di calcolo; programma di elaboratori; robot; sensori; sistemi di guida.

Cladding with Stellite 6 + WC using a YAG laser robot system di XU G.J. e KUTSUNA M. «Surface Engineering» Settembre-Ottobre 2006, pp. 345-352.

Acciai al C; durezza; laser YAG; microstruttura; parametri di processo; placcatura; polvere; resistenza all'usura; ricarica laser; robot; stellite.

A new straight line detection method in images for robot seam tracking di QIANG C. et al., «China Welding» Luglio-Dicembre 2006, pp. 1-5.

Inseguimento del giunto; modelli di calcolo; operazioni in

tempo reale; robot; saldatura ad arco; sistemi di guida; trattamento dell'immagine.

Sliding mode control for mobile welding robot di XUE-QIN L. et al., «China Welding» N. 3/2006, pp. 6-10.

Controllo automatico; inseguimento del giunto; operazioni in tempo reale; programma di elaboratori; robot; simulazione; sistemi di guida.

Intelligent vision boosts robot payback di NORUK J. «Welding Journal» Marzo 2007, pp. 32-35.

Applicazioni; controllo non distruttivo; industria automobilistica; inseguimento del giunto; recipienti in pressione; robot; saldatura ad arco; serbatoi di stoccaggio; studi di casi.

A creative design of robotic visual tracking system in tailed welded blanks based on TRIZ di LEI Z. et al., «China Welding» 4 2006, pp. 23-25.

Inseguimento del giunto; ottica; progettazione, concezione; robot; saldatura; sensori; tailored blanks.

Path planning for MIG surfacing of robot-based remanufacturing system di SHENG Z. e YUANYUAN L. «China Welding» N. 4/2006, pp. 59-62.

Composizione chimica; corrente elettrica; ottimizzazione; parametri di processo; placcatura con saldatura; riparazione; robot; saldatura MIG; simulazione; velocità.

Determining the boundaries of globular-to-spray transfer in robotic GMAW di GUOXIANG X. et al., «China Welding» N. 4/2006, pp. 75-78.

Argo; CO₂; condizioni di processo; corrente elettrica; gas di protezione; ottimizzazione; parametri di processo; robot; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; tensione elettrica; trasferimento a spruzzo; trasferimento del metallo; trasferimento globulare.

A dedicated robotic welding off-line programming system with robot calibration accuracy improvements di MOTTA J.M.S.T. e SOUSA C.A.G. «Soldagem & Inspcao» Febbraio 2004, pp. 96-102.

CAD; CAM; cinetica delle reazioni; modelli di calcolo; parametri di processo; robot; saldatura; simulazione.

Design considerations for robotic welding cell safety di WOOD R. «Welding Journal» Luglio 2007, pp. 38-41.

Apparecchiature; progettazione, concezione; robot; saldatura; sicurezza.

Welded seam 3D calculation and seam location for welding robot system (PDF) di XU P.Q. et al., «Science and Technology of W and J» Maggio-Giugno 2006, pp. 352-357.

Calcolo; giunti saldati; inseguimento del giunto; laser YAG; modelli di calcolo; robot; saldatura laser; saldatura TIG;

sensori; sistemi di controllo; trattamento dell'immagine.

Data fusion in automated robotic inspection systems di FRIEDRICH M. et al., «Insight» Febbraio 2008, pp. 88-93.
Acciai; controllo automatico; controllo con correnti indotte; controllo magnetoscopico; controllo non distruttivo; controllo ultrasonoro; controllo visivo; corrosione; difetti; fuzzy logic; lamiera; leghe d'alluminio; metodi statistici; perdita; robot.

Guiding the welding robot to the initial welding position with visual method di ZHENYOU Z. et al., «China Welding» Gennaio-Giugno 2008, pp. 12-17.
Calcolo; giunti saldati; giunti testa a testa; inseguimento del giunto; modelli di calcolo; robot; sensori; sistemi di controllo; sistemi di guida; trattamento dell'immagine.

Real-time monitoring of weld penetration quality in robotic arc welding process di CHUANSONG W. et al., «China Welding» Gennaio-Giugno 2008, pp. 40-43.
Acciai dolci a basso carbonio; condizioni di processo; corrente elettrica; difetti di penetrazione; fuzzy logic; metodi statistici; operazioni in tempo reale; parametri di processo; penetrazione; robot; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; sistemi di controllo; tensione elettrica.

Spline-based automatic path generation of welding robot di XUEJUAN N. e LIANGYU L. «China Welding» N. 4/2007, pp. 27-31.
CAD; controllo automatico; giunti saldati; modelli di calcolo; progettazione, concezione; programma di elaboratori; robot; simulazione.

The control of a mobile robot to find the weld joint automatically di XUEQIN L. «Welding and Cutting» Novembre-Dicembre 2007, pp. 334-338.
Controllo automatico; giunti saldati; inseguimento del giunto; modelli di calcolo; robot; simulazione; sistemi di guida.

Potential of robotic friction stir welding using the example of aeronautics di VOLLNER G. et al., «Welding and Cutting» Novembre-Dicembre 2007, pp. 348-351.
Condizioni di processo; inseguimento del giunto; leghe d'alluminio; proprietà meccaniche; robot; saldatura ad attrito; saldatura ad attrito con utensile in movimento; sensori; simulazione; sistemi di guida; strutture aerospaziali.

Modelo tridimensional de simulación por MEF para estudiar la influencia de variables esenciales de soldadura robotizada GMAW en uniones a tope planas di ROMANI G. e PORTOLES A. «Soldadura Y Tecnologías de Union» N. 109/2008, pp. 22-26.
Analisi con elementi finiti; fattori di influenza; parametri di processo; robot; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; saldatura MAG; simulazione; tensioni residue; varianti dei procedimenti.

Automation of training procedures of PUMA family robots di TSYBULKIN G.A. «The Paton Welding Journal» Giugno 2007, pp. 39-40.
Comando adattativo; modelli di calcolo; progettazione, concezione; robot; saldatura.

Pneumatic-hydraulic system of controlling industrial adaptive welding robots di NOVIN'KOV N.N. «Welding International» Aprile 2008, pp. 249-255.
Affidabilità; apparecchiature idrauliche; comando adattativo; controllo automatico; robot; sensori.

Off-line development of robot motion programs di MOODY D.R. «Welding Journal» Agosto 2008, pp. 44-47.
Apparecchiature; condizioni di processo; metodi di rivestimento; ottimizzazione; progettazione, concezione; programma di elaboratori; rivestimenti; robot; spruzzatura a caldo.

Robotic stud welding process optimization with designed experiment di HSU C. et al., «Welding Journal» Ottobre 2008, pp. 265s-272s.
Acciai dolci a basso carbonio; gas di protezione; lamiera; ottimizzazione; parametri di processo; posizione verticale; proprietà meccaniche; prove di trazione; resistenza meccanica; robot; saldatura dei prigionieri.

Towards multidimensionality and flexibility in FSW using an industrial robot system (IIW-1870-07 - Ex-doc. III-1432r1-07) di SORON M. «Welding in the World» Settembre-Ottobre 2008, pp. 54-59.
CAD; comandi; qualificazione dei materiali; robot; saldatura ad attrito; saldatura ad attrito con utensile in movimento; saldature circonferenziali.

Study on motion simulation of arc welding robot based on UG di SHENGQIANG F. et al., «China Welding» Aprile-Giugno 2008, pp. 54-57.
Automazione; elaboratori; movimento; parametri di processo; programma di elaboratori; robot; saldatura ad arco; simulazione.

Multi-modal human-machine interface of a telerobotic system for remote arc welding di HAICHAO L. et al., «China Welding» Luglio-Settembre 2008, pp. 72-76.
Ambiente desertico; apparecchiature; automazione; comando a distanza; controllo automatico; fattori umani; operazioni in tempo reale; programma di elaboratori; robot; saldatura ad arco; saldatura TIG; simulazione.

Study on DC welding parameters of Al-alloy shaping based on arc-welding robot di NAICHENG D. et al., «China Welding» Ottobre-Dicembre 2008, pp. 43-46.
Apporto termico specifico; controllo automatico; corrente continua; forma della saldatura; intelligenza artificiale; leghe Al-Mg; leghe d'alluminio; neural networks; parametri

di processo; penetrazione; robot; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; saldatura in forma; trasferimento del metallo;

Study of image processing for V-shape groove and robotic weld seam tracking based on laser vision di XINYUAN X. et al., «China Welding» Ottobre-Dicembre 2008, pp. 68-73.

Controllo automatico; fascio laser; forma d'onda; inseguimento del giunto; ottica; preparazione dei giunti; programma di elaboratori; robot; saldatura con filo animato; saldatura in CO₂; saldatura MAG; sensori; sistemi di guida; trattamento dell'immagine.

Robotic station for welding globe valves in Ar + CO₂ gas mixture atmosphere di ILYUSHENKO V.M. et al., «The Paton Welding Journal» Dicembre 2007, pp. 39-40.

Apparecchiature; argo; CO₂; gas; manipolatore; miscela; robot; saldatura con filo fusibile in gas protettivo.

Robotic fabrication of wind turbine power generators di SHARPE M. «Welding Journal» Agosto 2009, pp. 40-44.

Centrali elettriche; controllo non distruttivo; controllo ultrasonoro; robot; saldatura ad arco sommerso; turbine.

Modeling of welded bead profile for rapid prototyping by robotic MAG welding di CAO YONG et al., «China Welding» Gennaio-Marzo 2009, pp. 18-22.

Forma della saldatura; modelli di calcolo; parametri di processo; prototipi; robot; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; saldatura MAG; simulazione.

Control of manipulation robot force action di TS-YBULKIN G.A. «The Paton Welding Journal» Aprile 2009, pp. 32-34.

Apparecchiature; controllo automatico; manipolatore; modelli di calcolo; robot; saldatura ad arco.

Identifying welding skills for training and assistance with robot di ERDEN M.S. e TOMIYAMA T. «Science and Technology of W and J» Novembre-Dicembre 2009, pp. 523-532.

Dati; fattori umani; giunti saldati; insegnamento; mano

d'opera; modelli di calcolo; operatori; operazioni in tempo reale; produttività; raggi infrarossi; robot; saldatura TIG; salute e sicurezza.

Saldatura robotizzata di IIS-FOR «Rivista Italiana della Saldatura» Settembre-Ottobre 2009, pp. 623-629.

Controllo automatico; robot; saldatura a fascio elettronico; saldatura a resistenza; saldatura al plasma; saldatura con filo fusibile in gas protettivo; saldatura laser; saldatura TIG.

Feed forward control of back bead and bead height in narrow gap robotic welding di YAMANE S. et al., «Science and Technology of W and J» Gennaio-Febrero 2005, pp. 23-26.

Bagno di fusione; modelli di calcolo; robot; saldatura a lembi accostati; saldatura TIG; simulazione; supporto al rovescio.

Research on image segmentation of weld seam or oil derrick welded by arc welding robot di GUANGYU C. et al., «China Welding» Luglio-Settembre 2009, pp. 37-41.

Giunti saldati; industria petrolifera; intelligenza artificiale; neural networks; operazioni in tempo reale; piattaforma di trivellazione; robot; saldatura ad arco; sistemi di guida; trattamento dell'immagine.

Automazione e robotica nella fabbricazione di strutture saldate per il settore navale di BRAGAGNA R. «Rivista Italiana della Saldatura» Gennaio-Febrero 2010, pp. 37-41.

CAD; controllo automatico; costruzioni navali; elaboratori; giunti saldati; navi; robot; sensori.

Higher order modes cluster (HOMC) guided waves for online defect detection in annular plate region of above-ground storage tanks di CHANDRASEKARAN J. et al., «Insight» Novembre 2009, pp. 606-611.

Acciai dolci a basso carbonio; carico di fatica; condizioni di servizio; controllo automatico; controllo non distruttivo; controllo ultrasonoro; corrosione; difetti; giunti a T; giunti saldati; industria petrolifera; ingegneria chimica; propagazione delle cricche; raccordi di saldatura; robot; serbatoi di stoccaggio; tensioni residue.