



负载数据loaddata的设定











工业机器人在生产使用过程中,所夹持的加工工件不同,对应工业机器人所使用的负载数据也随之不同。因此在实际应用和编程时,需根据实际需求设定并采用负载数据。表1和表2所示为案例所需设定负载数据的声明和参数值。

表1	loaddata数据声明类型
----	----------------

参数项	设定值
名称	load1
范围	全局/任务
存储类型	可变量
模块	Definition

表2 loaddata参数项设定

参数项	设定值
mass	3
Х	23.5
У	17.5
Z	7.5





loaddata设定步骤

(1)	在	"手动操纵"	界面内
点击	"有刻	汝载荷"。	

	옯 手动操纵			
HotEdit	— 点击属性并更改 ——			
	机械单元:	ROB_1		坐标中的位置: WorkObject X: 364.35 mm
(¹⁾ #1/#正	绝对精度:	Off		Y: 0.00 mm
企 手动操纵	动作模式:	线性		Z: 594.00 mm q1: 0.50000
● 自动生产窗口	坐标系:	基坐标		q2: 0.00000 q3: 0.86603
全 程序编辑器	工具坐标:	too10		q4: 0.00000
	上件坐标:	wobj0		位置格式
管 程序数据	有效载荷:	10ad0		
	操纵杆锁定	无		
1.14	增量:	无		X Y Z
▶ 注明 Default User	对准	转到	启动	

(2) 在载荷列表中,点击

"新建" 0

≗ 手动操纵 - 有效荷载

当前选择: load0

从列表中选择一个项目。





(3) 在声明界面,可以声明该负载 数据的名称、范围、存储类型、存 储模块等。然后点击"初始值", 即可进入数据界面。

(4)根据实际搬运的工件的质量和 重心,进行负载数据的设置。 选择"mass",设定工件的质量。



└── 编辑					
名称:	load1				
点击一个字段以编辑值	•	7	8	9	+
名称	值				
1oad1 :=	[0, [0, 0, 0], [1, 0, 0, 0],	4	5	6	→
mass :=	3	1	2	3	
cog:	[0,0,0]				
x :=	0	0	+/-		F-E
y :=	0				
z :=	0	确定取			又消
		د مل		Tin	5年
		側正		职	378







			THE REAL PROPERTY IN THE REAL PROPERTY INTERNAL PRO
			and der na
] 编辑			
名称:	load1		
点击一个字段以编辑值	0		
名称	值	数据类型	2 到 7 共 14
mass :=	3	num	Δ
cog:	[23. 5, 17. 5, 7. 5]	pos	
x :=	23.5	num	
у:=	17.5	num	
z :=	7.5	num	
aom:	[1,0,0,0]	orient	\checkmark
		确定	取消

🕹 手动操纵 - 有效荷载

当前选择:	load1
-------	-------

从列表中选择一个项目。







(1)选中需要修改的负载数据,点 击"编辑"并选择"更改声明"或 "更改值"。

(2)进入该负载数据的参数界面,输入所搬运工件相应的质量、重心等参数,点击"确定"完成负载数据的设置。



当前选择:	loadl		
从列表中选择一个项 有效载荷名称 //	〔目。 │ 模块		范围1到2共
load0	RAPID/T_ROB1/BASE		全局
load1	RAPID/T_ROB1/Definition		任务
	更改值		
	更改声明		
	复制		
	删除		
新建	省相 ▼	确定	取消

≙ 编辑						
名称:	load1					
点击一个字段以编辑值	Ĩ.º	7	8	9	+	
名称	值					
load1:	[3, [23. 5, 17. 5, 7. 5], [1	4	5	6	→	
mass :=	3	1	2	3		
cog:	[23. 5, 17. 5, 7. 5]					
x :=	23.5	0	+/-	•	F-E	
у:=	17.5					
z :=	9	确定		取	取消	
	撤消	确定		取	消	

