

分实



工件坐标系标定











三点法设定方法如下:



(1)手动操纵机器人,使用完成定义的工具坐标系和对应工具,在工件 表面或边缘角的位置找到一点X1,即目标坐标系X轴上一点,为了便于坐标系 的标定,往往将其示教为坐标系的原点; (2)手动操纵机器人,沿着工件表面或边缘找到一点X2,即目标坐标系 X轴正向上的一点,X1、X2确定工件坐标系的X轴的正方向,X1和X2距离越 远,定义的坐标系轴向越精准; (3)手动操纵机器人,在XY平面上并且Y值为正的方向找到一点Y1,确

定坐标系的Y轴的正方向。





下面采用三点法,使用 涂胶工具,以定义下图所示 目标工件坐标系为例,讲解 定义工件坐标系的方法。





(1)在手动操作界面中,确认工 具坐标选择涂胶工具后,选择"工 件坐标"。

	手动 PC-201808318000	防护装置停止 己停止(速度	100%)	X X
			位罟	
机械单元:	ROB 1		1. (1 00 °
绝对精度:	Off		2: 0	0.00 °
动作模式・	轴 1 - 3		3: (0.00 °
	工件坐标		5: 30).00 °
王你示. 工 目 从行.	. 10		6: ().00 °
工 共 生 称: 工 仕 坐 标 :	toolU		位罟格式	
有效载荷:	10ad0		四川 打 大大	
操纵杆锁定:	无			
增量:	无		2 1	3
对准	转到	启动		
<u>全</u> 手动操纵				



Hue
戏们 ROB_1

5/11









	手动 PC-2018083160D0	防护装置停止 己停止(速度 100%)	X
🕾 新数据声明			
数据类型: wobjdata		当前任务: T_ROB1	
名称:	wobj1		
范围:	任务		•
存储类型:	可变量		•
任务:	T_ROB1		•
模块:	Module1		•
例行程序:	〈无〉		
维数	〈无〉		
初始值		确	定 取消
<u>足</u> , 手动操纵			

(4)	(4)选中新建的工件坐标系,				
击点	"编辑"	, 选择	"定义"	0	

	手动 PC-2018083150000	防护装置停止 己停止(速度 100%)	
요 手动操纵 - 工f	‡		
当前选择:	wobj1		
从列表中选择一个	项目。		
工件名称 /	模块		范围 1 到 2 共
wobj0	RAPID/T_ROB1/BASE		全局
wobj1	更改值 更改声明 复制 删除 <u>定义</u>	e1	任务
新建	编辑	确定	取消
<u>息</u> 手动操纵			

工件坐标系定义步	骤			THURN POLY
(5)根据需求设定工件坐 名称、存储类型和所在模切 后 , 点击"确定"。		(6)用户方法进 活动工具即使用的 胶工具。	。择"3点"法的标定工具为消	,
手动 防护装置停止 2 新数据声明 2 停止 (速度 100%) 激振类型: vobjdata 当前任务: T_ROB1 名称: wobj1 范围: 任务 存储类型: 可变量 任务: T_ROB1 模块: Module1 例行程序: 〈无〉 维数 〈无〉		手歌 全程序数据 -> vobjdata -> 定义 工件坐标定义 工件坐标定义 工件坐标: wobj1 为每个框架选择一种方法,修改位置后点击"碗 用户方法: 未更改 点 3 点	防护装置停止 己停止(速度 100%) 活动工具: tool0 定 [*] 。 目标方法: 末更改 状态	
初始値 确定	取消 	位置 1	修改位置 确定 ¹	製消 1∠

等等



(7)手动模式下,操纵工业机 器人运动,使TCP点到达预定X 轴上任意一点;点击"修改位 置",将该点示教为"用户点 X1″







(8) 再操纵TCP到达X轴上其 它任意一点,点击"修改位 置",将该点示教为"用户点 X2"。X1点到X2点的方向为 预定X轴的正方向。X1和X2之 间的距离越大,定义就越精确。







(9)最后操纵TCP达到预定Y 轴上任意一点,点击"修改位 置",将该点示教为"用户点 Y1"。Y1点在X1X2连线上的 投影点到Y1点的方向为预定Y 轴的正方向。







	いこ	5~1`了贝7 日十一 "	正╫」 ᇨᅳ	二日) ,
业直的正,	又后,只	え古	佣正	0
■ ✓	808318000 定义	电机开启 己待止(休息 1099)		×
工件坐标定义 工件坐标: 为每个框架选择一种方法,版 用户方法: 3 点	wobj1 数位置后点击"确定"。 ▼	活动工 日标方法:	具: tau10 未更改	•
4.4	拔动	i .		1 11 1 11
点	已修	政		
点 用户点 X 1	time the			
点 用户点 X 1 用户点 X 2	已修	政		
点 用户点 X 1 用户点 X 2 用户点 Y 1	己修	1改 1政		





11/11

