



机器人转数计数器更新







转数计数器更新







机器人的转数计数器是用独立的电池供电,用来记录各个轴的数据。 如果示教器提示电池没电,或机器人在断电情况下机器人手臂位置移动了, 这时需要对计数器进行更新,否则机器人运行位置是不准确的。 转数计数器的更新是将机器人各个轴停到机械原点,把各轴上的刻度 线和对应的槽对齐,然后在示教器进行校准更新。





ABB机器人六个关节轴都是一个机械原点位置。以下情况,需要对机 械原点的位置进行转数计数器更新操作: ●更换伺服电机转数计数器电池后; ●转数计数器发生故障,修复后; ●转数计数器与测量板之间断开过以后; ●断电后,机器人关节轴发生了移动; ●当系统报警提示"10036转数计数器更新"时。



通过手动操纵,选择对应的轴动作模 式, "轴4-6"和"轴1-3", 按着顺序依 次将机器人六个轴转到机械原点刻度位置 各关节轴运动的顺序为轴4-5-6-1-2-3, 各轴的机械原点刻度位置如图所示,各型 号机器人的机械原点位置不同,具体可以 参考ABB光盘说明书。







「 ううう」 手刻 System3 (DBSKTOP-HVBCOF8)	防护装置停止 己停止 (速度 100%)	M
HotEdit	备份与恢复	
输入输出	₩ 校准	
5 手动操纵	必 控制面板	
■ 自动生产窗口	事件日志	
程序编辑器 [] FlexPendant 资源管理器	
程序数据	■ 系统信息	
)注销 Default User (〕 重新启动	

(2) 选择需要校准的机械单元, 单击 "ROB 1"。

手効 System3 歴史	(DESETOP-HVBCOF8)	防护装置停止 己停止(速度 100%)	
为使用系统,所有机械单	元必须校准。		
机械单元	状态		1 到 1 共 1
ROB_1	校准		





(3)选择"编辑电机校准偏移…"。

	り 防护装置停止	
3 75	tem3 (DESKTOP-HVBCOF8) 己停止(速度 100%)	
□ 枝准 - ROB_1		
	● 加载电视权准	
转数计数器	2 纪纪中机长进停我	
	编辑电优取准确移	
æ	() 微校	
₩ 参数		
নাম		
SILB M17		
基座		
		关闭
		ROB_1
3 com=		1/3 3

(4) 在弹出的对话框中单击









(5) 在弹出的编辑电机校准 偏移界面,对六个轴的偏移参数 进行修改。 如果此时界面中显示的电机 校准偏移值与工业机器人本体上 的电机校准偏移数值一致,则不 需要进行修改。

■校准 - ROB_1 - 株	手动 System3 (DESKTOP-HVBCOF8) 交准 参数	防护装置停止 己停止(速度	<mark>100%)</mark>		2	X
	多 ROB_1			1		
■人 U 至 6.283 泡 电机名称	围内的道,开点击"朝走"。 偏移值	有效	7	8	9	+
rob1_1	0. 000000	是	4	5	6	\rightarrow
rob1_2	0. 000000	是	1	2	3	
rob1_3	0. 000000	是	-			
rob1_4	0. 000000	是	0			
rob1_5	0. 000000	是				<u> </u>
rob1_6	0. 000000	是	确	定		2消
重置			确定		取	消
mm 技准					1/3	ROB_1





(6)将机器人本体上电动机校准 偏移记录下来,如图所示,参照 参数对校准偏移值进行修改。

14-80138				
Axis	Resolver Values			
1	0.712822			
2	4.530996			
3	5.563748			
4	5.486762			
5	0.152056			
6	0.781180			

(7) 单击对应轴的偏移值, 输入 工业机器人本体上的电动机校准偏 移值数据,然后点击"确定"

System3 (DESKTOP-HVBCOF8)	\equiv \vee	₽¢,	手动 System3 (DESKTOP-HVBCOF8)
---------------------------	-----------------	-----	---------------------------------

3	X

```
己停止 (速度 100%)
```

防护装置停止

确定

ž	

机械单元: ROB 1

编辑电机校准偏移

输入 0 至 6.283 范围内的值,并点击"确定"。

				0		
电机名称	偏移值	有效				
rob1_1	0. 712822	是	4	5	6	-
rob1_2	0.000000	是	1	2	2	1
rob1_3	0. 000000	是				
rob1_4	0. 000000	是	0		•	
rob1_5	0. 000000	是				1
rob1_6	0. 000000	是	确;	定	取	(消
			1 - martine to carety			



重置



取消

 $\langle X \rangle$





(8)输入所有工业机器人本体上的电动机校准偏移值数据后,单



■ 校准 - ROB 1 - 校	手动 System3 (DESKTOP-HVBCOF8) 准 参教	防护装置停止 己停止(速度	100%)		M	X
编辑电机校准偏移 机械单元: 输入 0 至 6.283 范围	ROB_1 图内的值,并点击"确定"。		7		0	
电机名称	偏移值	有效		°	9	
rob1_1	0. 712822	是	4	5	6	→
rob1_2	4. 530996	是	1		2	
rob1_3	5. 563748	是	1	2		
rob1_4	5. 486762	是	0		•	
rob1_5	0. 152056	是		1		1
rob1_6	0. 781180	是	确	定	- 町	(消
重置			确定		取	消
				6	1/3	

(9)在弹出的对话框中单击 "是",进行控制器重启。



10/13





(10)重新进	入图示界	面;选择
"转数计数器"	, 选择	"更新转
数计数器…"。		
一 一 一 一 一 一 一 手动 87stem3 (DESKTOP-HVBCOF8) 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一 一	防护装置停止 己停止 (速度 100%)	X X
更新報 F数计数器	数计数器	
発 校准 参数		
■ ◎ S■B内存		
↓ 基座		
		关闭
而 夜海		

(11) 在弹出的对话框中单击

"是"。







(12)校准	完成后单击"颈	角定"。
手动 Bystem3 (DESKT 校准 - ROB_1 - 转数计数器 更新转数计数器 送择机械单元以更新转数计数器。	防护装置停止 DP-HVBCOF8) 己停止(速度 100%)	
机械单元	状态	
ROB_1	校准	
	确定	

(13) 在图示的界面,单击 "全选"后点击"更新"。

₩ 12 # - 10)6_1 - 16 ————————————————————————————————————	微叶截叠	
机械单元:	ROB_1	
要更新转数计数器,说	连择轴 并点击更新。	
铀	状态	1 ∄∬ 6
✓ rob1_1	转数计数器已更新	
rob1_2	转数计数器已更新	
rob1_3	转数计数器已更新	
rob1_4	转数计数器已更新	
rob1_5	转数计数器已更新	
✓ rob1_6	转数计数器已更新	
全选	全部清除	新关闭
全选	全部清除夏	新 关闭





(14)当界面上显示"转数计数 器更新已成功完成"时,单击"确 定",完成转数计数器的更新。



