

德厚技高

务实创新



重定位运动的手动操纵



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC



01

重定位运动

02

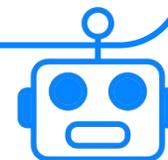
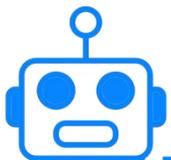
重定位运动手动操作



重定位运动

重定位 运动

- 指TCP点在空间中绕着坐标轴旋转的运动，也可以理解为机器人绕着工具TCP点作姿态调整的运动。



需要TCP在直线上移动时，选择重定位运动是最为快捷方便的。在某一平面上进行机器人的姿态调整时，选择重定位运动也是最为方便快捷的。



重定位运动手动操作

重定位运动的方法：

(1) 选择“手动操纵”。



(2) 单击“运动模式”。





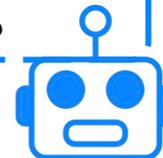
重定位运动手动操作

重定位运动的方法：

(3) 在动作模式中选择“重定位”，然后单击“确定”。



(4) 单击“坐标系”。





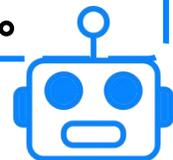
重定位运动手动操作

重定位运动的方法：

(5) 坐标系界面中，有四种坐标系，选中“工具”，然后单击“确定”。



(6) 单击“工具坐标系”。

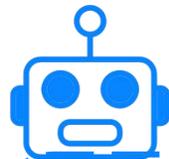




重定位运动手动操作

重定位运动的方法：

(7) 选中对应的工具“tool1”
单击确定。



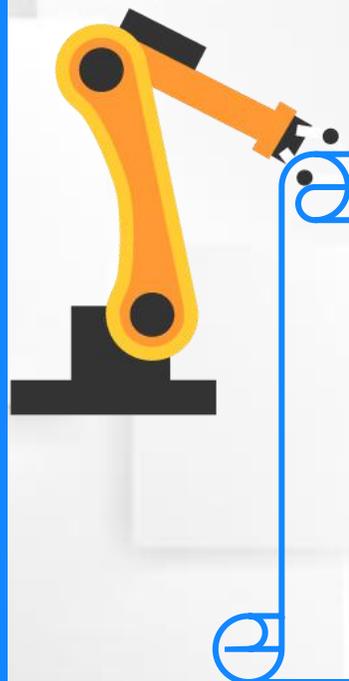
(8) 用手按下使能器，并在状态栏中确认已正确进入“电机开启”状态；手动操作机器人控制手柄，完成轴X、Y、Z的重定位运动。





德厚技高

务实创新



本次课程到此结束

谢谢观看



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC