

德厚技高

务实创新



工业机器人运行参数监测



河南职业技术学院

HENAN POLYTECHNIC



01

工业机器人运行参数

02

运行参数监测



工业机器人运行参数

在手动操纵工业机器人运动或者程序调试过程中，可以在手动操纵界面查看当前工业机器人的运行参数，包括当前使用的机械单元、工业机器人当前的动作模式、使用的工具坐标系、工件坐标系和有效载荷等。在示教器上选择各功能按钮（除去灰色部分）后可进入对应的设置界面，手动操纵界面如右图所示。





运行参数监测

(1) 机械单元，显示当前选择手动控制的机械单元。



(2) 绝对精度Off
关闭为默认值。如果工业机器人配备了Absolute Accuracy选件，则会显示绝对精度为开启状态。





运行参数监测

(3) 动作模式，工业机器人当前的动作模式，有单轴、线性、重定位几种选项。



(4) 工具坐标系，当前选用的工具及对应工具坐标系。



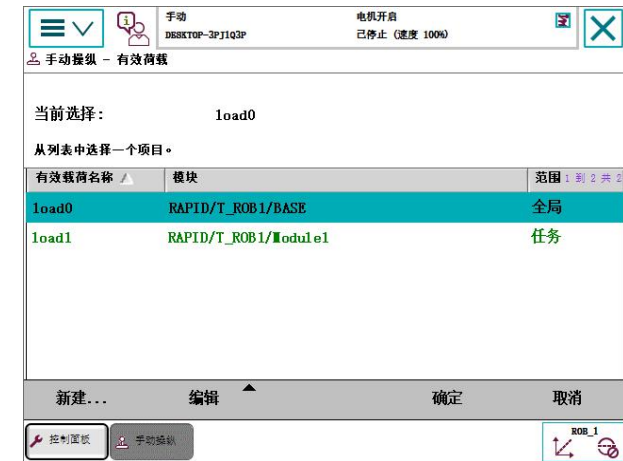


运行参数监测

(5) 工件坐标系，当前使用的工件坐标系。



(6) 有效载荷，当前使用的有效载荷。





运行参数监测

(7) 控制杆锁定，当前锁定的操纵杆方向。



(8) 增量，选择增量模式时，增量的幅度。





运行参数监测

(9) 位置，显示当前工业机器人相对所选择参照坐标系的精确位置。可根据需求，点击“位置格式”按钮，进入设置界面，自行选择显示方式和参考坐标系。



(10) 控制杆方向，显示当前控制杆方向，取决于动作模式的设置。





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