

C R A 器人A



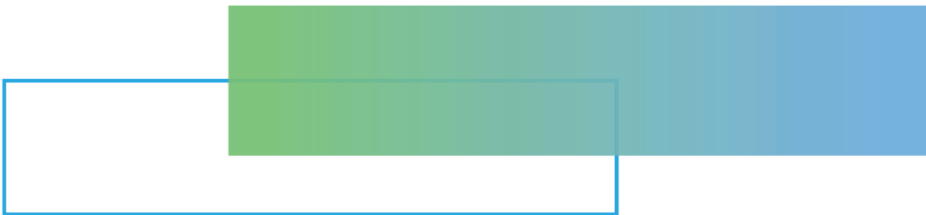
|--|

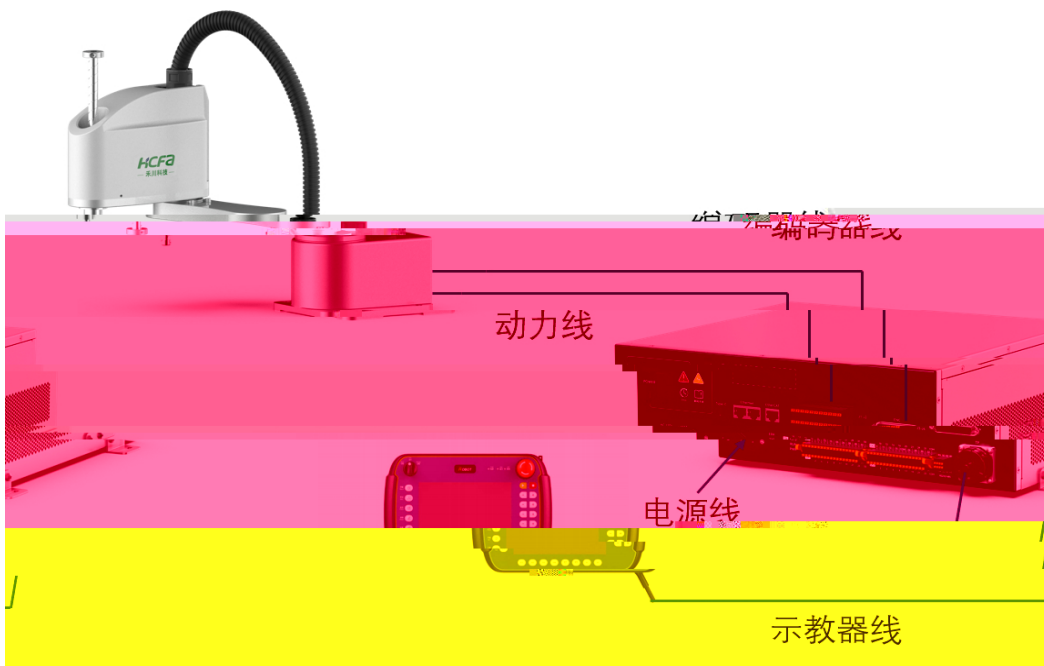
-





-
-
-
-
-
-

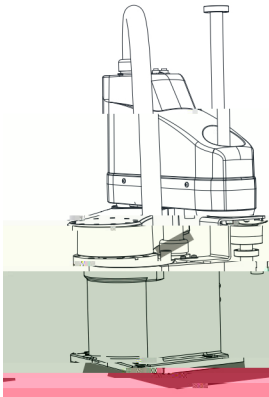




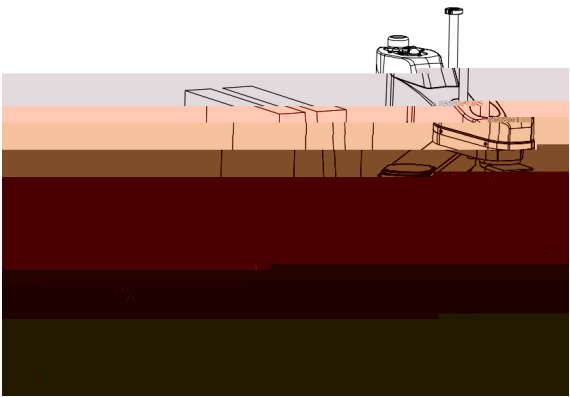




2



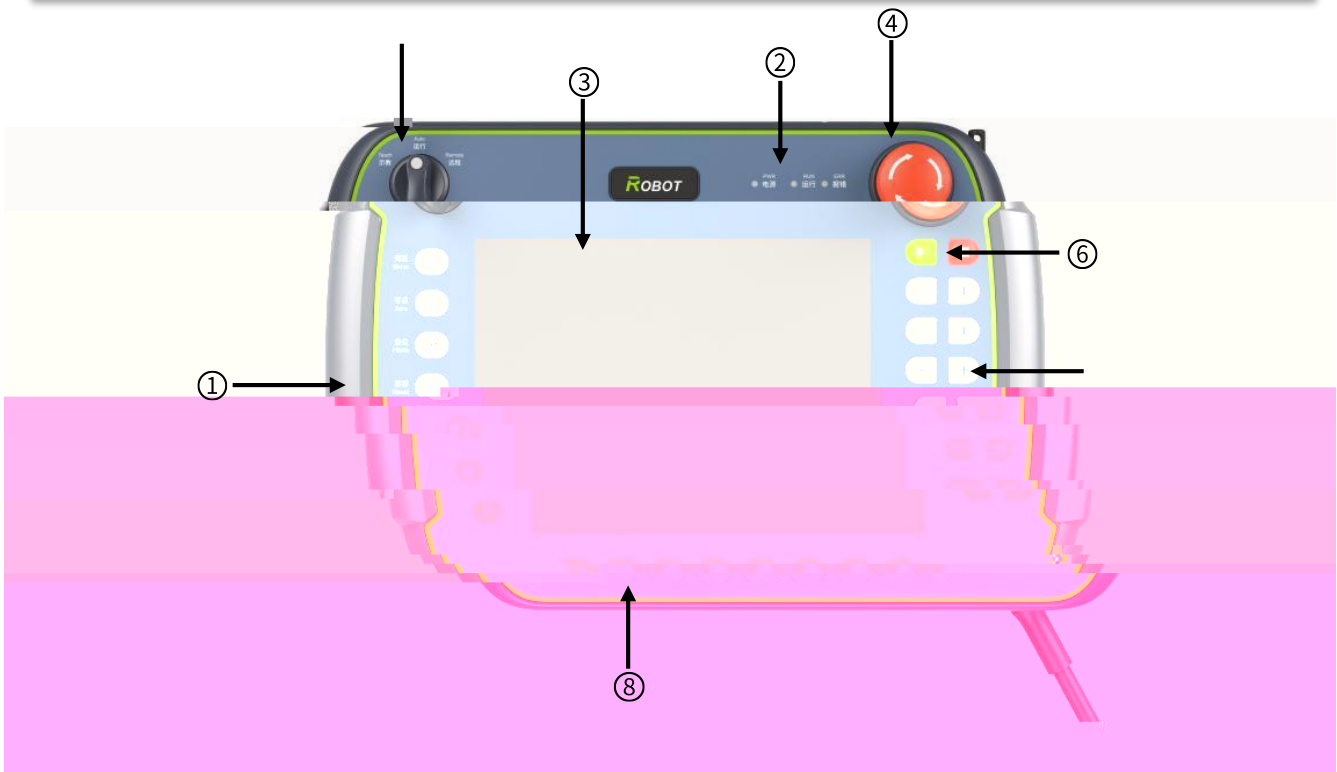
3.1-1



2

3



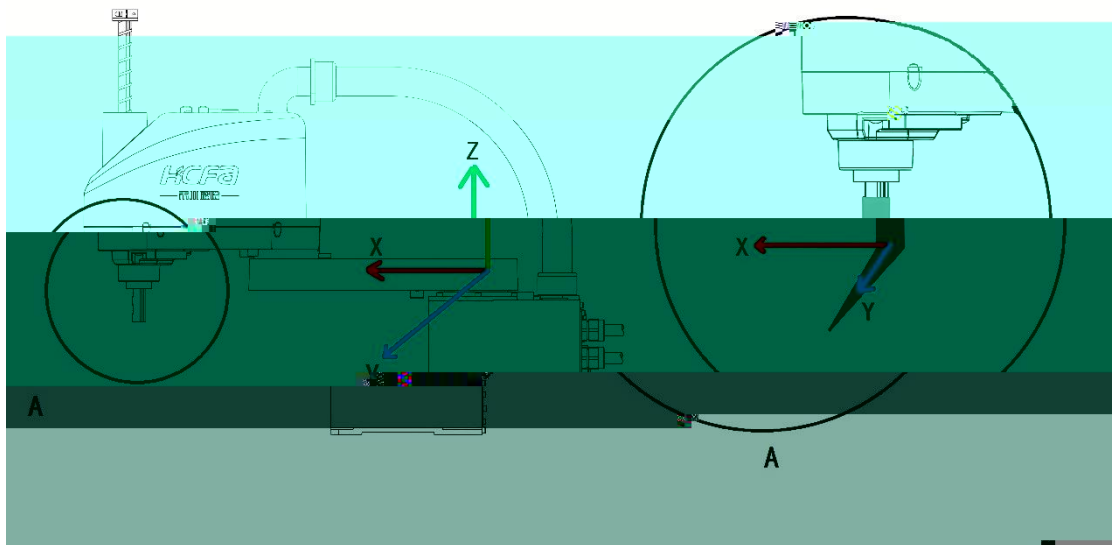
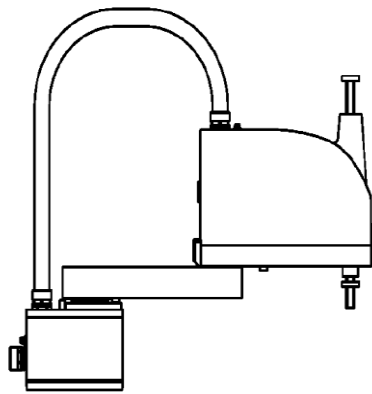












机器人

工具坐标

工具坐标	#	TCP位置(毫米)	描述
用户坐标	1	0, 0, 0	
负载	2	0, 0, 0	
机械臂	3	0, 0, 0	
外轴	4	0, 0, 0	
基座轴	5	0, 0, 0	
	6	0, 0, 0	
	7	0, 0, 0	

运动配置

零点与Home点

干涉区域

编辑

备注

4点标定法

标定

01-12 19:55:41 108046 打开程序文件 111 成功

01-12 20:01:40 201055 远程工位预约的预约信息被清空

01-12 20:01:40 108047 程序文件被关闭

01-12 20:01:50 成功导入程序文件222.prog

01-12 20:01:52 108046 打开程序文件 222 成功

伺服未上电

空

关节坐标系

00:00:00.000

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

15:52:51

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

机器人

工具坐标

工具坐标	#	TCP位置(毫米)	描述
用户坐标	1	0, 0, 0	
负载	2	0, 0, 0	
机械臂	3	0, 0, 0	
外轴	4	0, 0, 0	
基座轴	5	0, 0, 0	
运动配置	6	0, 0, 0	

J1

0.000

J2

0.000

J3

0.000

J4

0.000

q

w

e

r

t

y

u

i

o

p

a

s

d

f

g

h

j

k

l

⌫

⏮

z

x

c

v

b

n

m

;

←

英

123

”

,

⏪

.

/

#



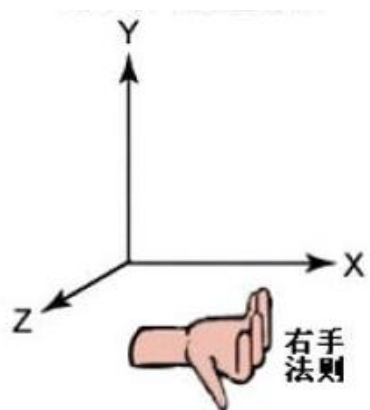


#	原点位置(毫米)	描述
1	0, 0, 0	
2	0, 0, 0	
3	0, 0, 0	

The interface also shows a list of axes on the right: 外轴 (Outer Axis) at 0,0,0, 基座轴 (Base Axis) at 0,0,0, and 运动配置 (Motion Configuration) at 0,0,0. The bottom part of the image shows a virtual keyboard with letters and symbols.









伺服未上电

空

关节坐标系

00:00:00.000

工具0

用户0

负载1

前进

5%

HC04-400

20:10:55

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

监视

示教

设置

程序管理器

名称	修改日期	描述
222	2000-01-12 20:01	
111	2000-01-12 19:55	
+	2000-01-12 19:53	
坐标转换	2000-01-12 18:51	
TCP服务器	2000-01-09 00:54	
标定	2000-01-08 20:04	
测试碰撞	2000-01-05 19:36	
4	2000-01-03 04:43	
232	2000-01-02 18:42	
485	2000-01-02 03:17	

新建 打开 删除 重命名 备注 > 更多

01-12 20:01:40 108047 程序文件被关闭

01-12 20:01:50 成功导入程序文件222.prog

01-12 20:01:52 108046 打开程序文件 222 成功

01-12 20:10:46 201055 远程工位标定的预约信息被清空

01-12 20:10:46 108047 程序文件被关闭

J1

7.919

J2

-77.540

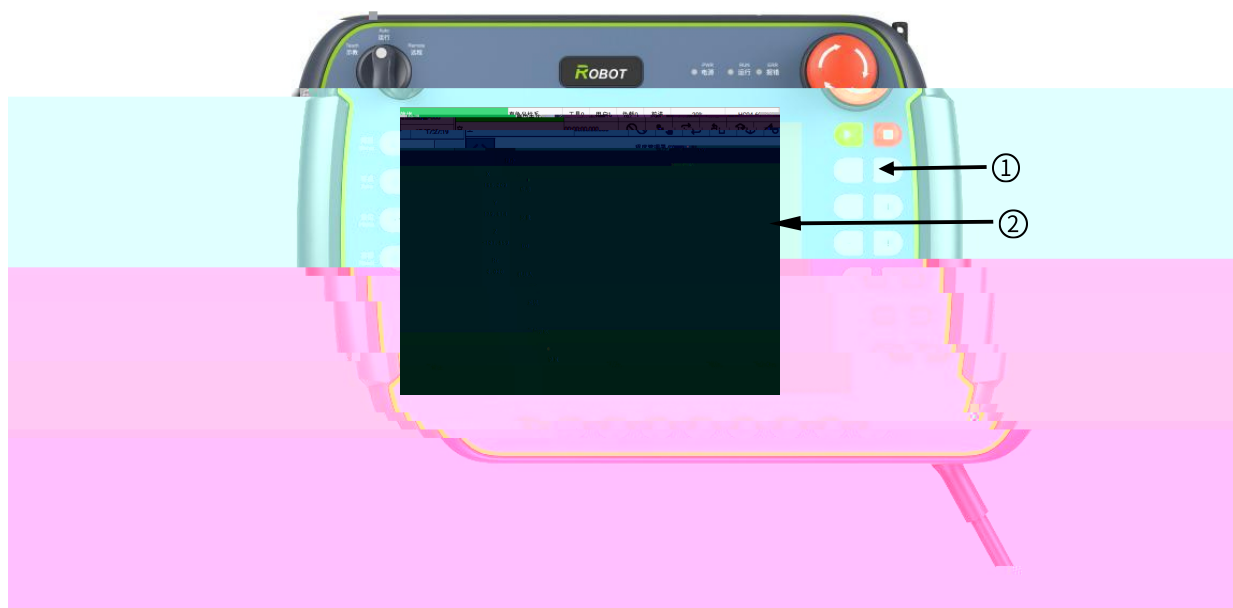
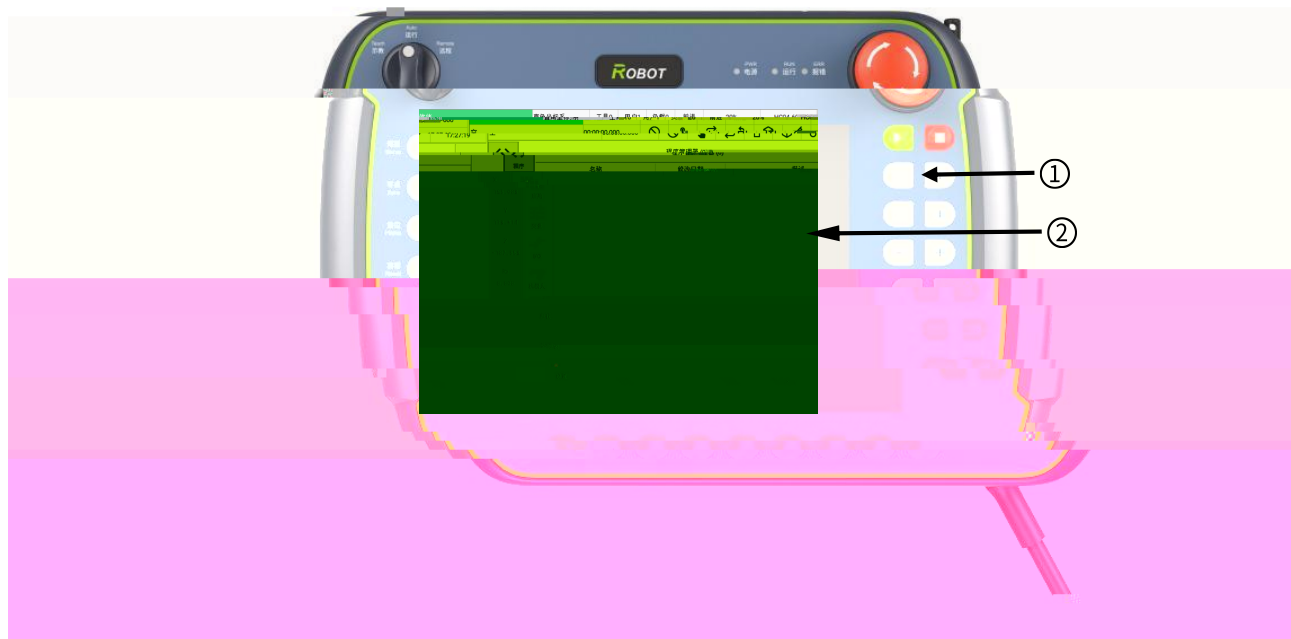
J3

-63.284

J4

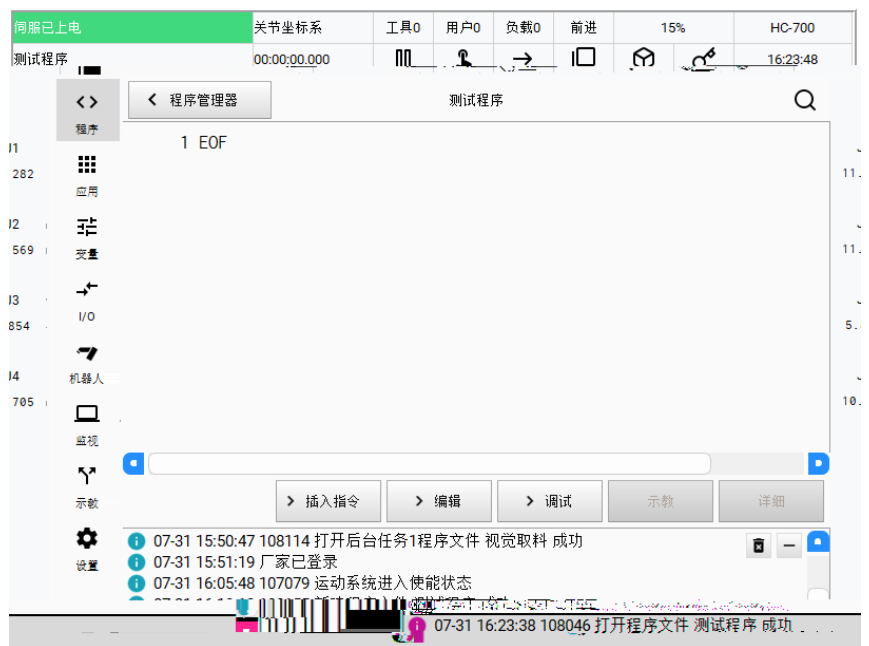
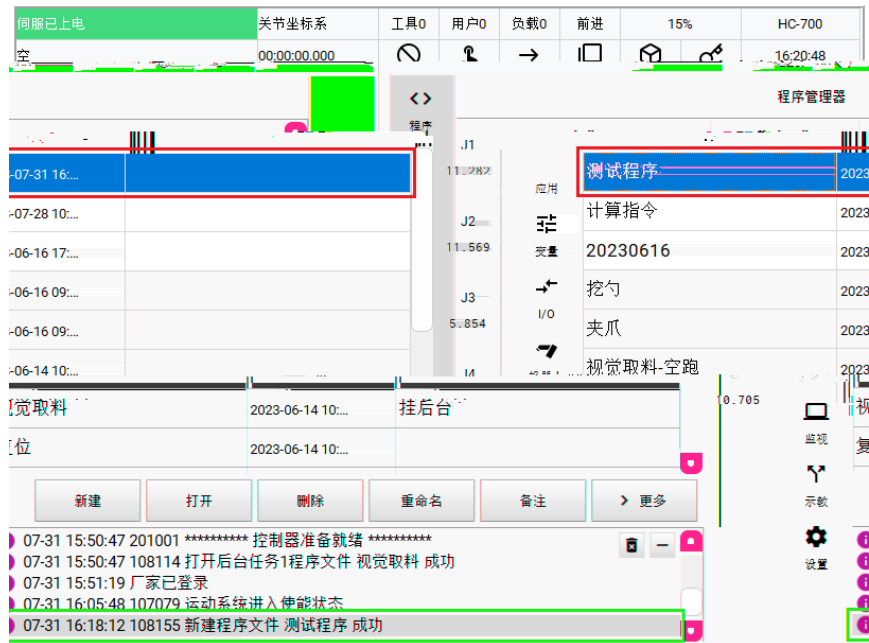
300.620

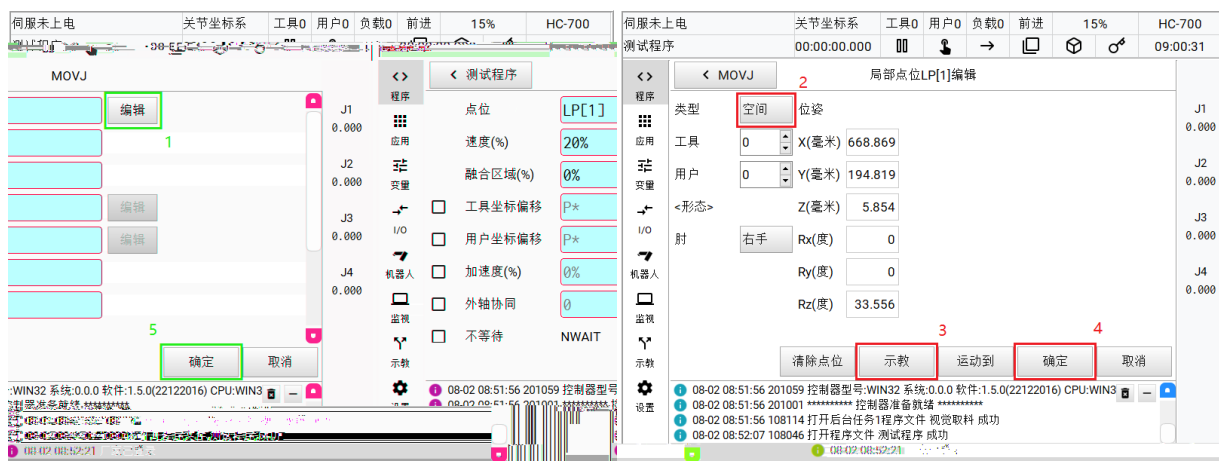
















伺服未上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

空

00:00:00.000

09:23:39

<>

程序管理器

J1

0.000

名称	修改日期	描述
测试程序	2023-06-14 10:...	
2023-07-28 10:...		J2 计算指令
2023-06-16 09:...		0.000 挖勺
2023-06-16 09:...		J3 夹爪
2023-06-14 10:...		0.000 I/O 视觉取料-空跑
2023-06-14 10:...		J4 视觉取料
2023-06-14 10:...		0.000 机器人 坐标转换
2023-06-14 10:...		监视 复位

打开

删除

重命名

备注

> 更多

挂后台

2023-06-14 10:...

2023-06-14 10:...

2023-06-14 10:...

示教

新建

079 运动系统进入使能状态

078 运动系统进入制动状态

046 打开程序文件 测试程序 成功

055 远程工位预约的预约信息被清空

047 程序文件被关闭

08-02 09:23:05 1070

08-02 09:23:11 1070

08-02 09:23:17 1080

08-02 09:23:22 2010

08-02 09:23:22 1080

伺服已上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

测试程序

00:00:00.000

09:26:42

<>

程序管理器

测试程序

Q

程序

DOUT

AOUT

WAIT

PULSE

J2

J3

J4

机器人

监视

示教

设置

2 MOVJ [1][2] VJ=30% ZJ=60%

3 DOUT DO1 100 ON

4 MOVL LIP[3] V=20mm/s Z=0mm

5 MOVL L4 V=20mm/s Z=0mm

6 AOUT AO 60 27648

7 GH

插入指令

编辑

调试

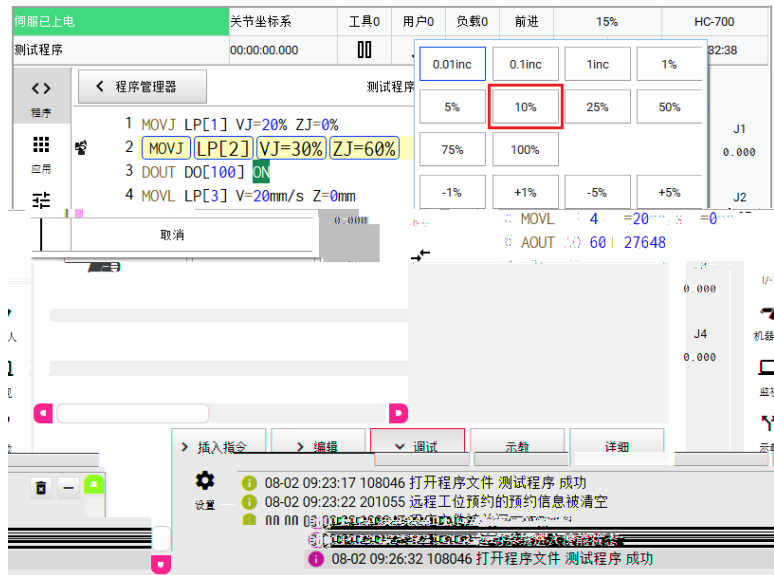
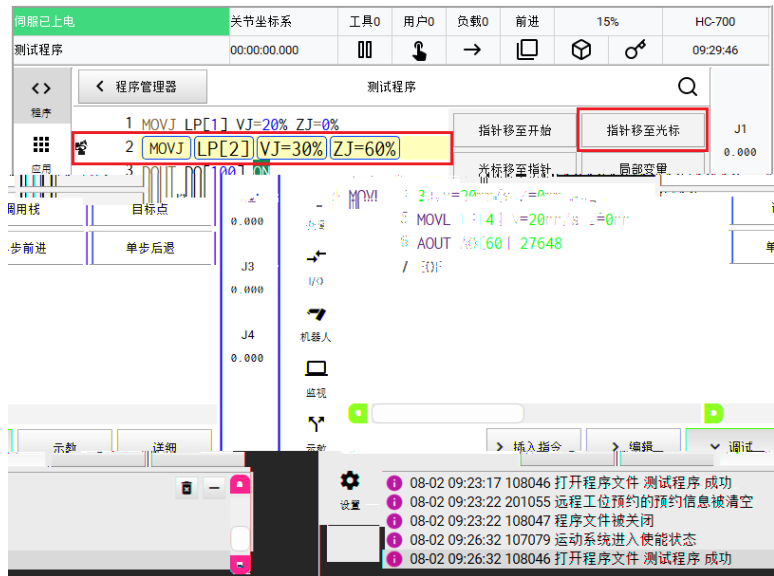
08-02 09:23:17 108046 打开程序文件 测试程序 成功

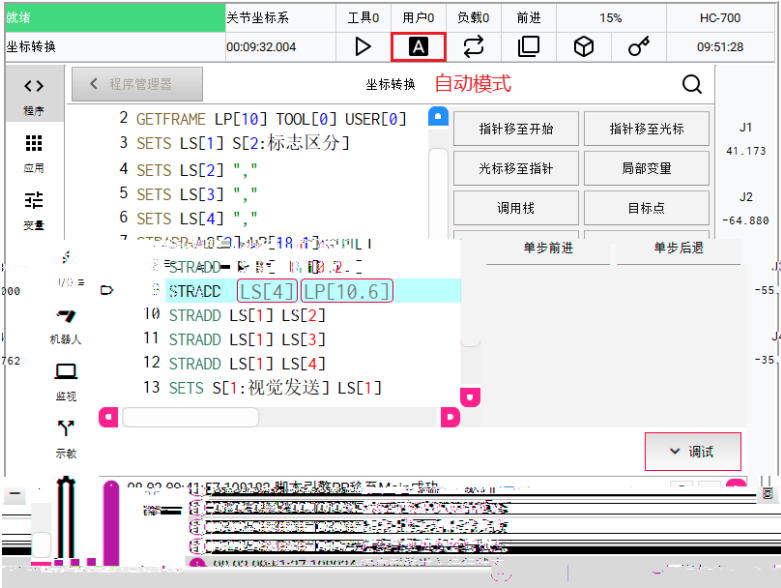
08-02 09:23:22 201055 远程工位预约的预约信息被清空

08-02 09:23:22 108047 程序文件被关闭

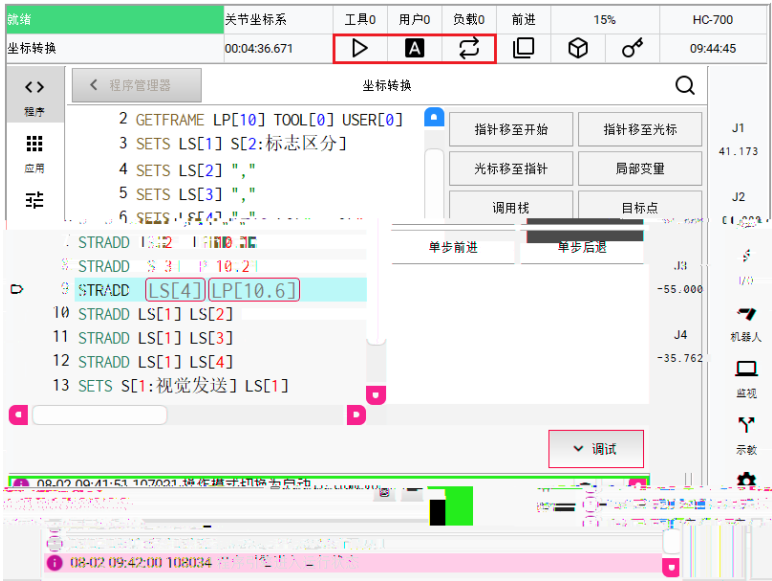
08-02 09:26:32 107079 运动系统进入使能状态

08-02 09:26:32 108046 打开程序文件 测试程序 成功





就绪	关节坐标系	工具0	用户0	负载0	前进	15%	HC-700
坐标转换	00:07:17.578						09:47:26





HCFA



HCFA



ATC

份 公司

9

发中

299

☎ 400

-400-012-6969

址-www.hcfa.cn