

ABB



ABB DMRO RA, 2017

工业机器人实操与应用技巧 第2版

RobotWare 6.0

ABB Robotics



扫一扫，获取
更多学习资源

项目3 ABB机器人操作

3.1 示教器介绍

3.2 示教器语言及时间设置

3.3 示教器事件日志查看

3.4 机器人手动操纵

3.5 转数计数器更新



项目3 ABB机器人操作

3.1 示教器介绍

认识示教器—配置必要的操作环境

在示教器上，绝大多数的操作都是在触摸屏上完成的，同时也保留了必要的按钮和操作装置。



示教器解说

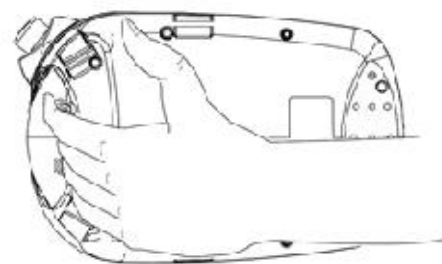
- A 链接电缆
- B 触摸屏
- C 急停开关
- D 手动操纵摇杆
- E USB端口
- F 使能器按钮
- G 触摸屏用笔
- H 示教器复位按钮



项目3 ABB机器人操作

3.1 示教器介绍

在了解了示教器的构造以后，
来看看应该如何去拿示教器



这个时候，你就能舒适地将
示教器放在左手上，然后用
右手进行屏幕和按钮的操作
了



项目3 ABB机器人操作

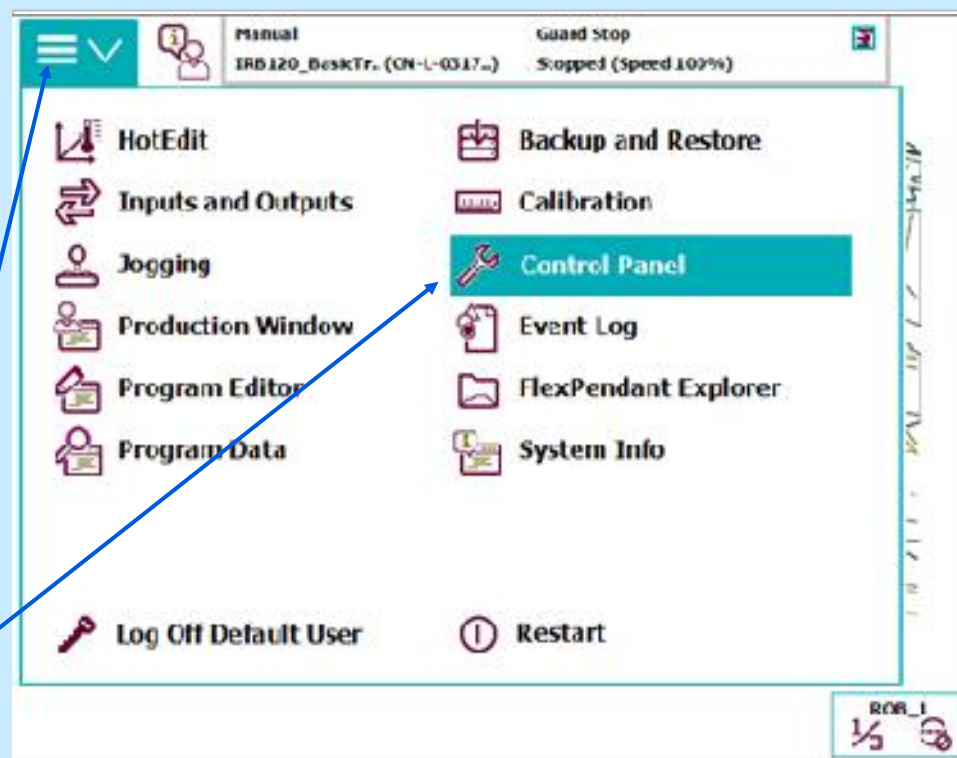
3.2 示教器语言及时间设置

3.2.1 设定示教器的显示语言

示教器出厂时，默认的显示语言是英语，为了方便操作，下面介绍把显示语言设定为中文的操作步骤。

1.单击左上角主菜单按钮。

2.选择“Control Panel”。



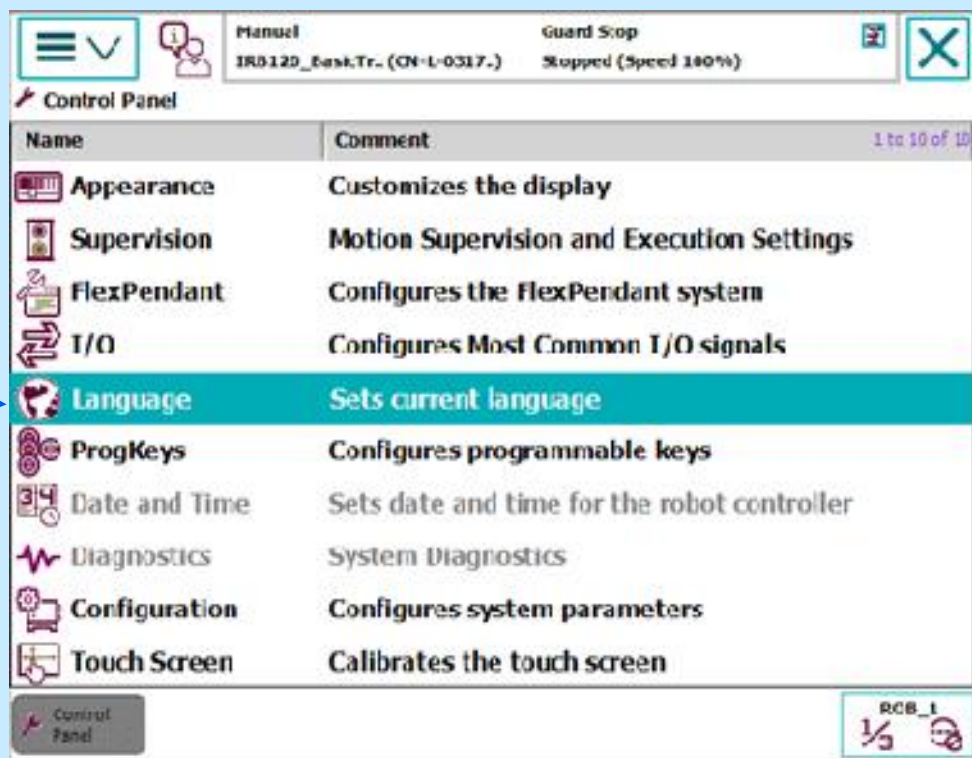
项目3 ABB机器人操作

3.2 示教器语言及时间设置

3.2.1 设定示教器的显示语言

示教器出厂时，默认的显示语言是英语，为了方便操作，下面介绍把显示语言设定为中文的操作步骤。

3.选择“Language”。



项目3 ABB机器人操作

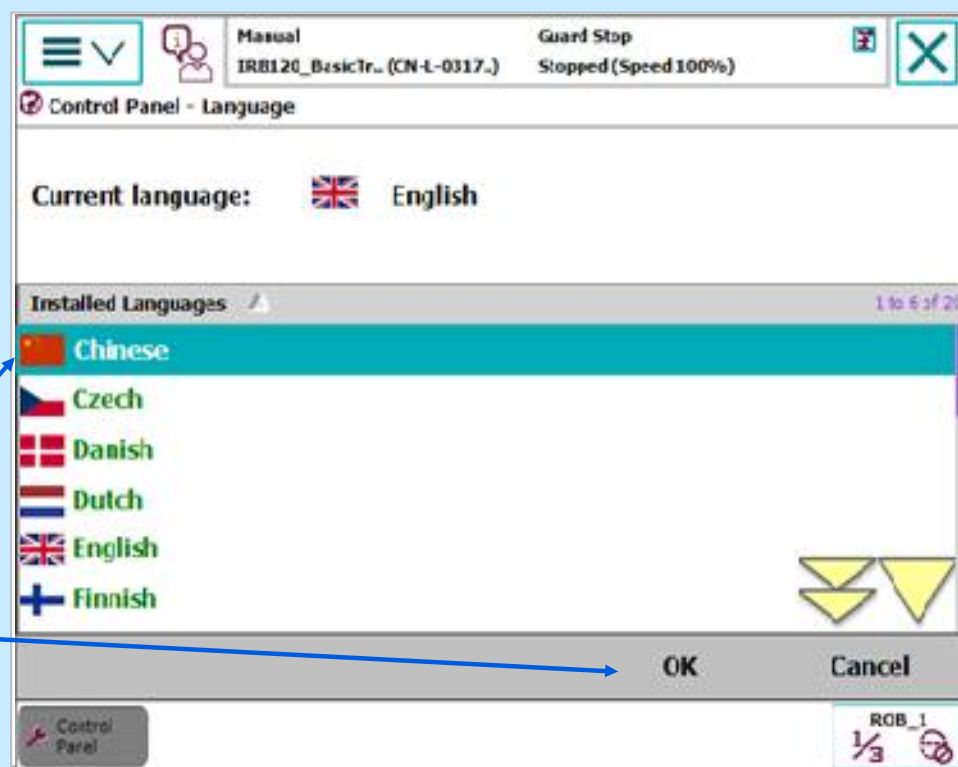
3.2 示教器语言及时间设置

3.2.1 设定示教器的显示语言

示教器出厂时，默认的显示语言是英语，为了方便操作，下面介绍把显示语言设定为中文的操作步骤。

4.选择“Chinese”。

5.单击“OK”。



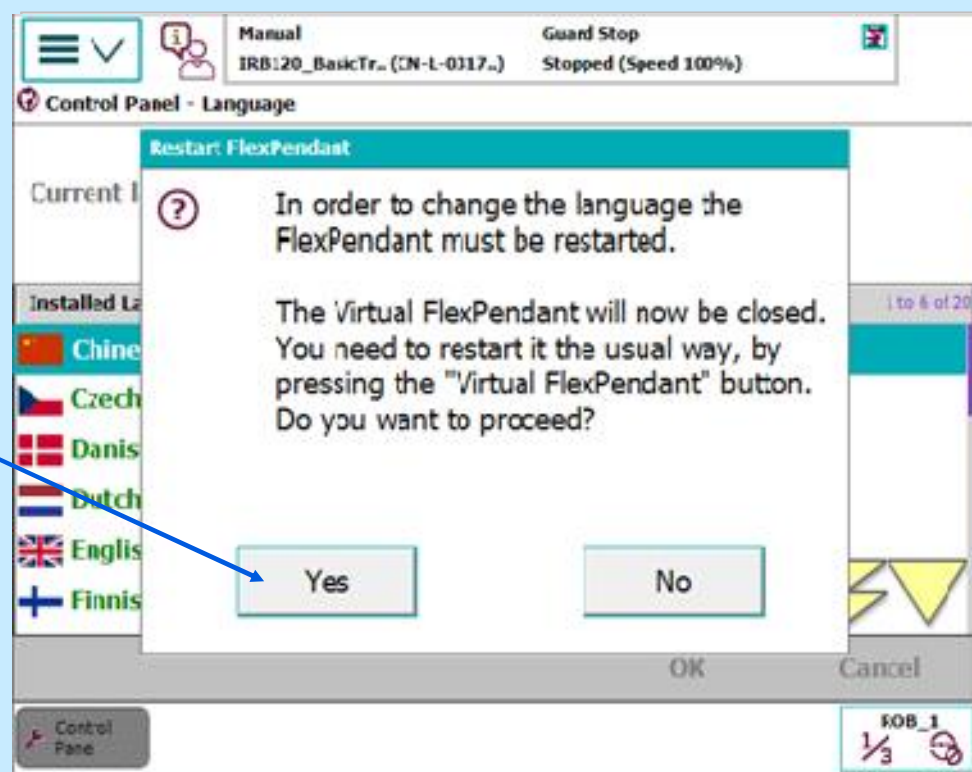
项目3 ABB机器人操作

3.2 示教器语言及时间设置

3.2.1 设定示教器的显示语言

示教器出厂时，默认的显示语言是英语，为了方便操作，下面介绍把显示语言设定为中文的操作步骤。

6. 点击“YES”后，系统重启。



项目3 ABB机器人操作

3.2 示教器语言及时间设置

3.2.1 设定示教器的显示语言

示教器出厂时，默认的显示语言是英语，为了方便操作，下面介绍把显示语言设定为中文的操作步骤。

7.重启后，单击左上角按钮就能看到菜单已切换到中文界面



项目3 ABB机器人操作

3.2 示教器语言及时间设置

3.2.2 设定机器人系统的时间

为了方便进行文件的管理和故障的查阅与管理，在进行各种操作之前要将机器人系统的时间设定为本地时区的时间，具体操作如下：

1.单击左上角主菜单按钮。

2.选择“控制面板”。



项目3 ABB机器人操作

3.2 示教器语言及时间设置

3.2.2 设定机器人系统的时间

为了方便进行文件的管理和故障的查阅与管理，在进行各种操作之前要将机器人系统的时间设定为本地时区的时间，具体操作如下：

3.选择“日期和时间”。

☰

✓

?

👤

手动
1200-501374 (192.168.0.2)

防护装置停止
已停止 (速度 100%)

🔧

✕

✕

控制面板

名称	备注
外观	自定义显示器
监控	动作监控和执行设置
I/O	配置常用 I/O 信号
语言	设置当前语言
ProgKeys	配置可编程按键
日期和时间	设置机器人控制器的日期和时间
触摸屏	校准触摸屏
FlexPendant	配置 FlexPendant 系统
配置	配置系统参数
已安装的系统	管理已安装的系统

1 到 10 共 11

🔧

🔧

控制面板

ROB_1
1/3

项目3 ABB机器人操作

3.2 示教器语言及时间设置

3.2.2 设定机器人系统的时间

为了方便进行文件的管理和故障的查阅与管理，在进行各种操作之前要将机器人系统的时间设定为本地时区的时间，具体操作如下：

4.在此画面就能对日期和时间进行设定。日期和时间修改完成后，单击“确定”。

手动 1200-501374 (192.168.0.2) 防护装置停止 已停止 (速度 100%)

控制面板 - 日期和时间

设置

☐ Network Time Time Server Address

☒ Manual Time <time server URL/IP-Address> ABC...

Time Zone

China Asia/Shanghai

日期

年 月 日

2016 9 9

时间

小时 分钟

19 9

测试 确定 取消

控制面板 ROB_1 1/3

项目3 ABB机器人操作

3.2.3 正确使用使能器按钮



使能器按钮

使能器按钮位于示教器手动操作摇杆的右侧



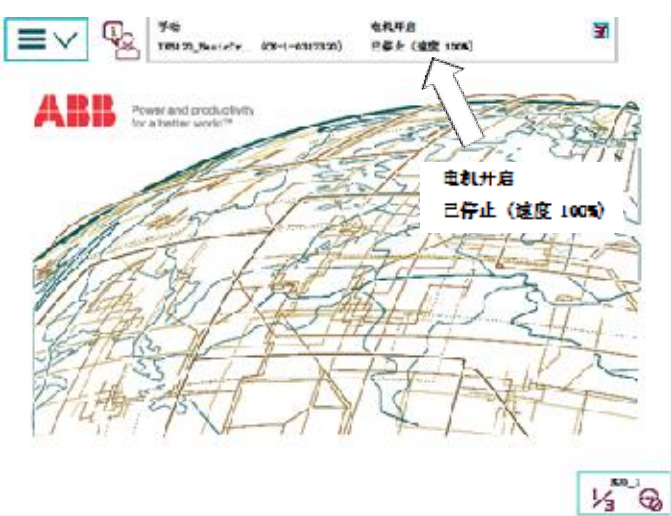
操作者应用左手的四个手指进行操作

使能器按钮的作用

使能器按钮是工业机器人为了保证操作人员人身安全而设置的。只有在按下使能器按钮，并保持在“点击开启”的状态，才可对机器人进行手动的操作与程序的调试。当发生危险时，人会本能地将使能器按钮松开或按紧，机器人则会马上停下来，保证安全。

项目3 ABB机器人操作

3.2.3 正确使用使能器按钮



使能器按钮分为两档，在手动状态下第一档按下去，机器人处于电机开启状态，



第二档按下去以后，机器人就会处于防护装置停止状态，如图3-8所示。

项目3 ABB机器人操作

3.3 示教器事件日志查看

可以通过示教器画面上的状态栏进行ABB机器人常用信息及事件日志的查看。

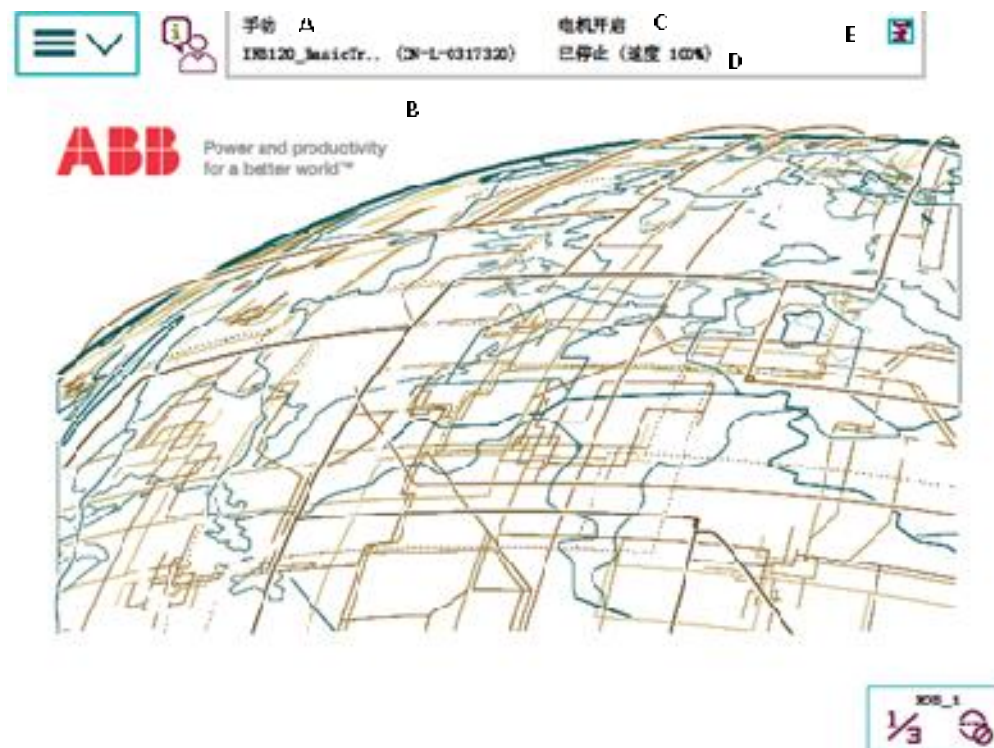
A 机器人的状态（手动、全速手动和自动）。

B 机器人的系统信息。

C 机器人的电机状态。

D 机器人的程序运行状态。

E 当前机器人或外轴的使用状态。



项目3 ABB机器人操作

3.3 示教器事件日志查看



代码	标题	日期和时间
10015	已选择手动模式	2016-06-01 23:21:58
10012	安全防护停止状态	2016-06-01 23:21:58
10017	已确认自动模式	2016-06-01 23:14:42
10010	电机下电 (OFF) 状态	2016-06-01 23:14:40
10016	已请求自动模式	2016-06-01 23:14:40
10015	已选择手动模式	2016-06-01 23:14:40
10019	已确认手动全速模式	2016-06-01 23:13:44
10018	已请求全速手动模式	2016-06-01 23:13:44
10015	已选择手动模式	2016-06-01 23:13:44

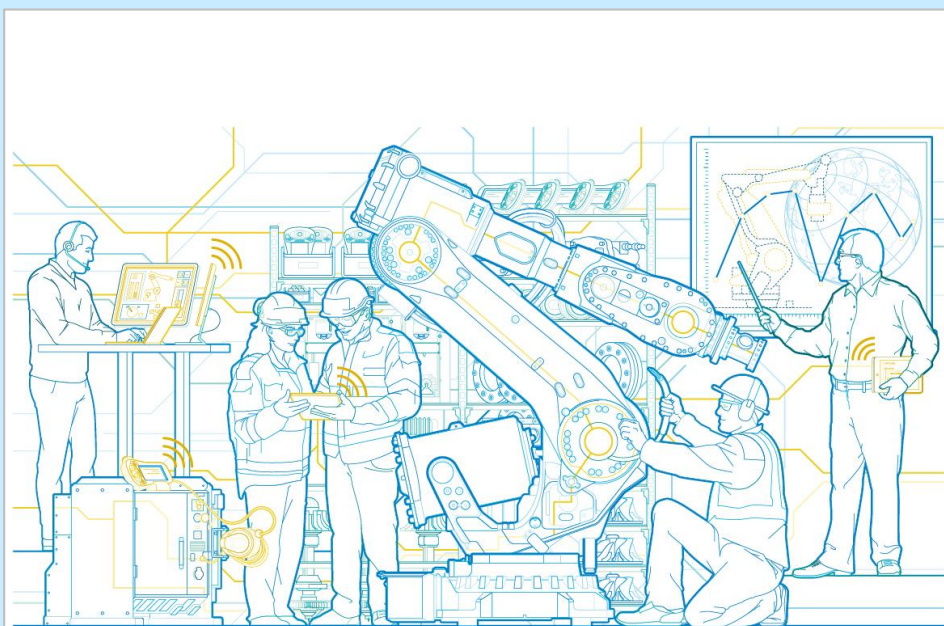
单击画面中的状态栏就可以查看机器人的事件日志。

项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

定期对ABB机器人的数据进行备份，是保证ABB机器人正常工作的好习惯。

ABB机器人数据备份的对象是所有正在系统内存运行的RAPID程序和系统参数。当机器人系统出现错乱或者重新安装新系统以后，可以通过备份快速地把机器人恢复到备份时的状态。



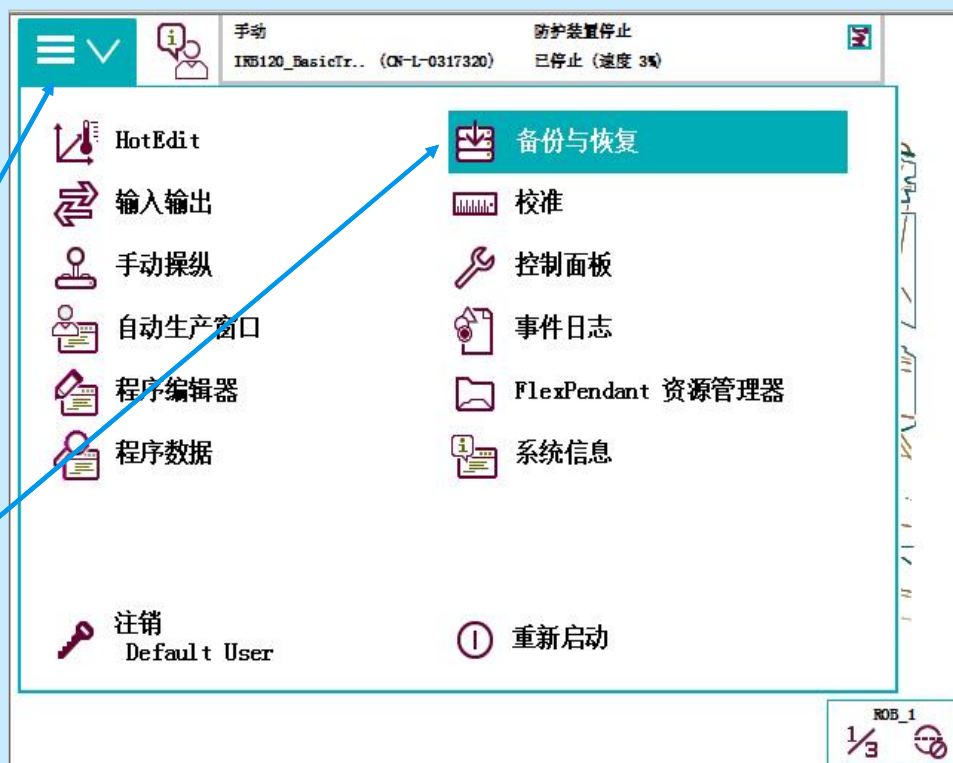
项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

1.对ABB机器人数据进行备份的操作

1.单击左上角主菜单按钮

2.选择“备份与恢复”



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

1.对ABB机器人数据进行备份的操作

3.单击“备份当前系统...”



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

1.对ABB机器人数据进行备份的操作

4.单击“ABC...”按钮，进行存放备份数据目录名称的设定。

5.单击“...”按钮，选择备份存放的位置（机器人硬盘或USB存储设备）

6.单击“备份”进行备份的操作。

The screenshot shows the 'Backup Current System' (备份当前系统) dialog box. At the top, it indicates 'Manual' (手动) mode and 'Safety device stopped' (安全防护装置停止). The main text states: 'All modules and system parameters will be stored in the backup folder. Select another folder or accept the default folder. Then press "Backup".' (所有模块和系统参数均将存储于备份文件夹中。选择其它文件夹或接受默认文件夹。然后按一下“备份”。)

Annotations with blue arrows point from the text boxes on the left to specific elements in the dialog:

- An arrow from step 4 points to the 'ABC...' button next to the 'Backup folder name' (备份文件夹) field, which contains '1200-501374_Backup_20160909'.
- An arrow from step 5 points to the '...' button next to the 'Backup path' (备份路径) field, which contains '/hd0a/BACKUP/'.
- An arrow from step 6 points to the 'Backup' (备份) button at the bottom right of the dialog.

Other visible elements include a 'Cancel' (取消) button, a 'Backup/Restore' (备份/恢复) button at the bottom left, and a status bar at the bottom right showing 'ROB_1' and '1/3'.

项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

1.对ABB机器人数据进行备份的操作

7.等待备份的完成



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

2.对ABB机器人数据进行恢复的操作

1.单击“恢复系统...”



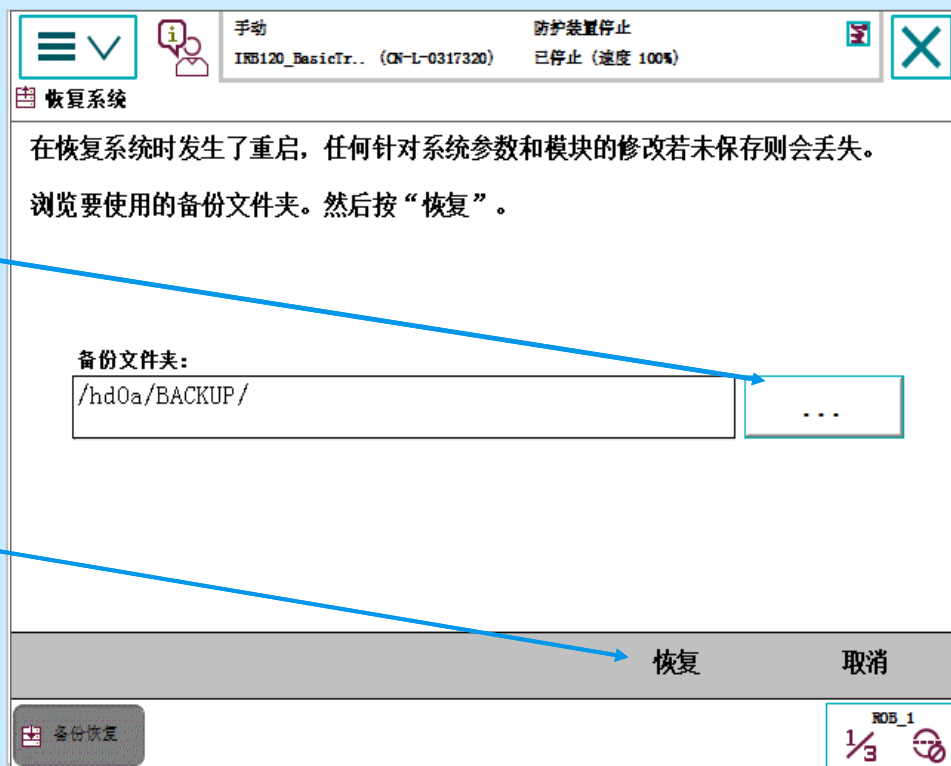
项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

2.对ABB机器人数据进行恢复的操作

2.单击“...”，选择备份存放的目录。

3.单击“恢复”。



项目3 ABB机器人操作

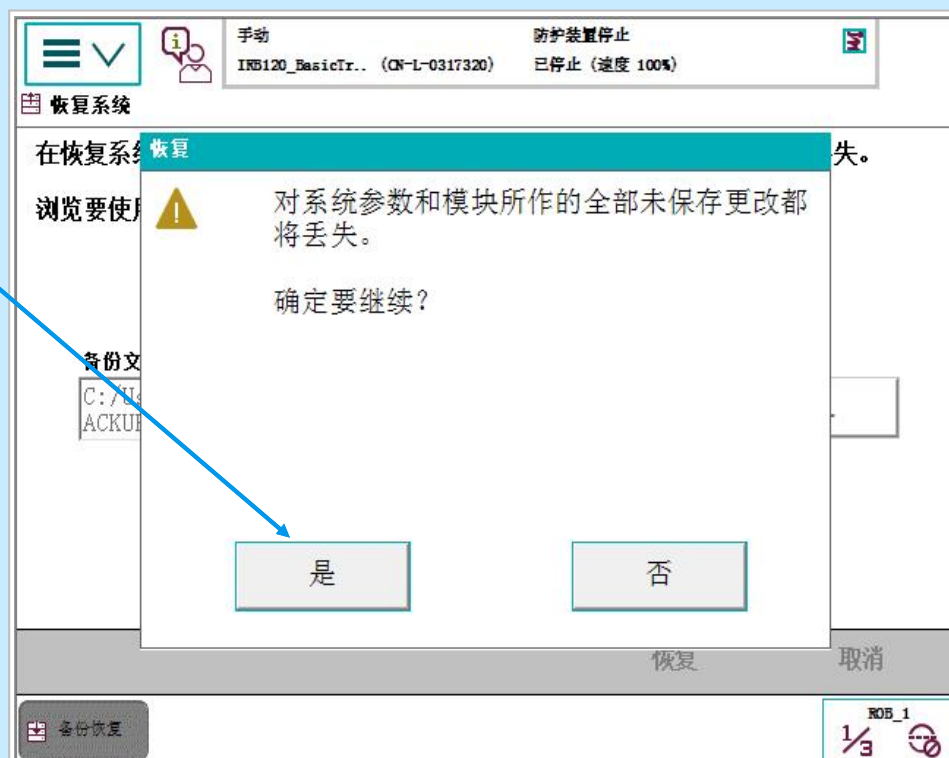
ABB机器人数据的备份与恢复

2.对ABB机器人数据进行恢复的操作

4.单击“是”。

在进行恢复时，要注意：备份的数据是具有唯一性，不能将一台机器人的备份恢复到另一台机器人中去，否则会造成系统故障。

但是，也常会将程序和I/O的定义做成通用的，方便批量生产时使用。这时，可以通过分别导入程序和EIO文件来解决实际的需要。



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

3.单独导入程序的操作

1.单击左上角主菜单按钮

2.选择“程序编辑器”

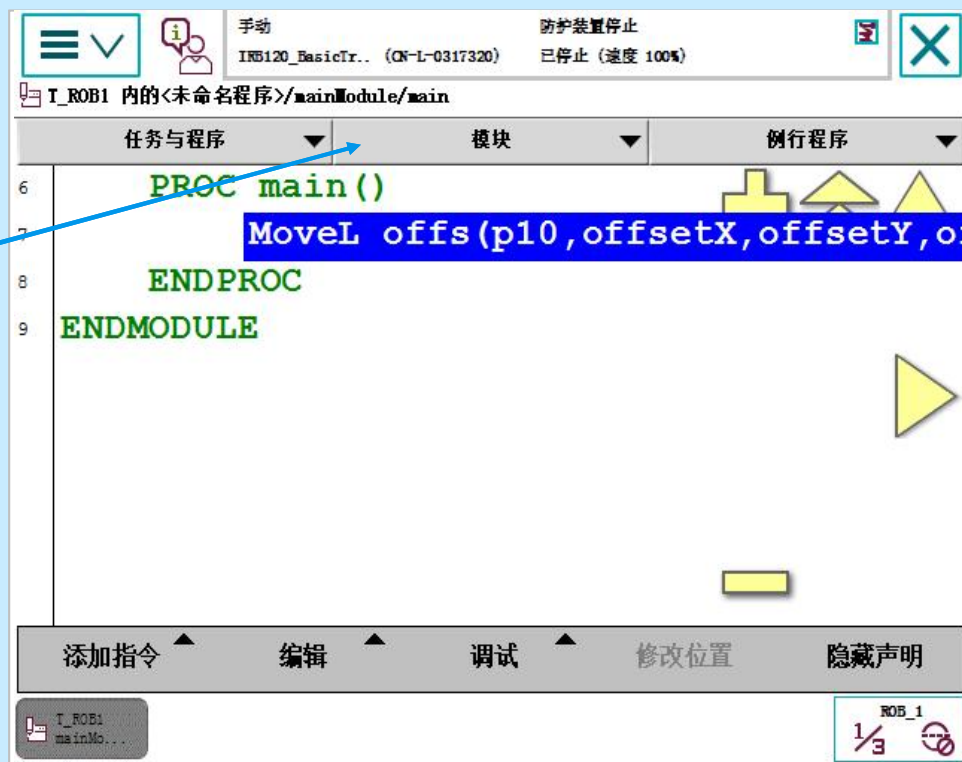


项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

3.单独导入程序的操作

3.单击“模块”标签。



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

3.单独导入程序的操作

4.打开“文件”菜单，点击“加载模块...”，从“备份目录/RAPID”路径下加载所需要的程序模块。



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

4.单独导入EIO文件的操作

1.单击左上角主菜单按钮

2.选择“控制面板”



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

4.单独导入EIO文件的操作

3.选择“配置”。

手动
IRB120_BasicTr... (CN-L-0317320)

防护装置停止
已停止 (速度 100%)

控制面板

名称	备注
外观	自定义显示器
监控	动作监控和执行设置
FlexPendant	配置 FlexPendant 系统
I/O	配置常用 I/O 信号
语言	设置当前语言
ProgKeys	配置可编程按键
日期和时间	设置机器人控制器的日期和时间
诊断	系统诊断
配置	配置系统参数
触摸屏	校准触摸屏

控制面板

ROS_1
1/3

项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

4.单独导入EIO文件的操作

4.打开“文件”菜单，单击“加载参数”。



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

4.单独导入EIO文件的操作

5.选择“删除现有参数后加载”。

6.单击“加载...”



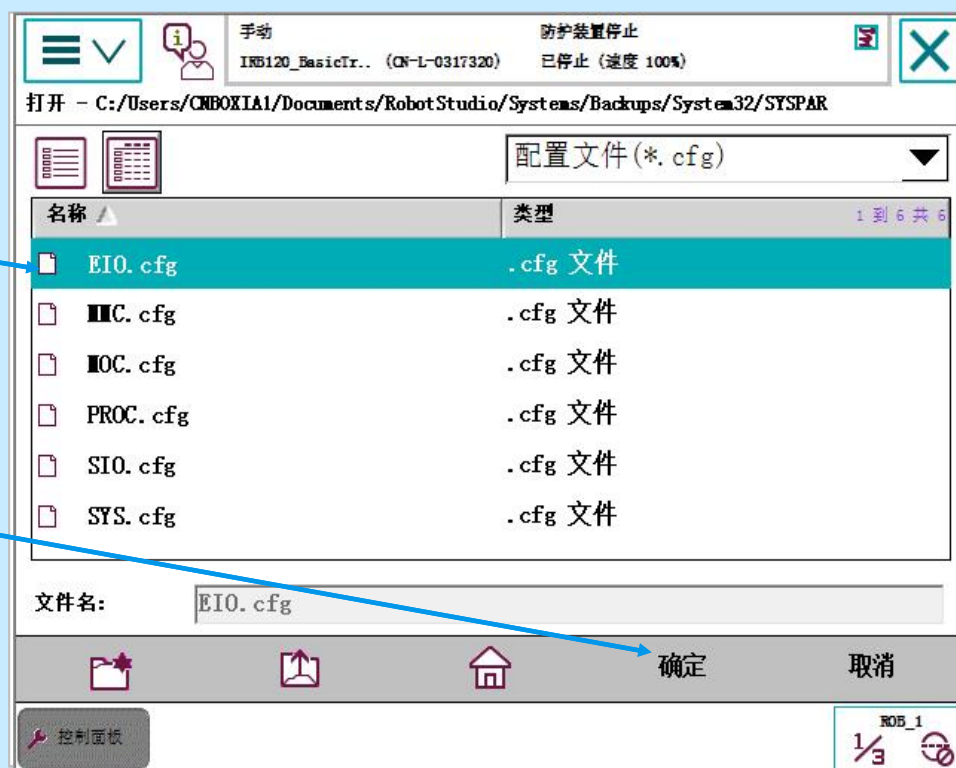
项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

4.单独导入EIO文件的操作

7.在“备份目录/SYSPAR”路径下找到EIO.cfg文件。

8.单击“确定”



项目3 ABB机器人操作

ABB机器人数据的备份与恢复

4.单独导入EIO文件的操作

9.单击“是”，重启后完成导入。

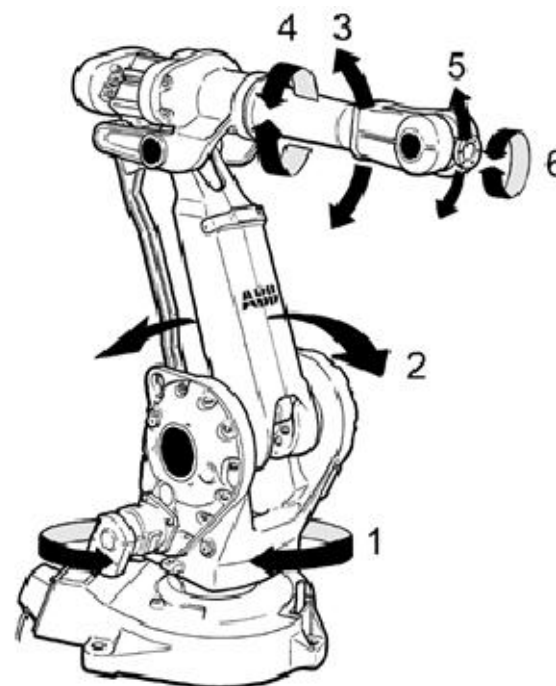


项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.1 单轴运动的手动操纵

说明：一般地，ABB机器人是由六个伺服电机分别驱动机器人的六个关节轴（图3-9），那么每次手动操纵一个关节轴的运动，就称之为单轴运动。以下就是手动操纵单轴运动的方法。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.1 单轴运动的手动操纵

1. 将控制柜上机器人状态
钥匙切换到手动限速状态（小手标志）。

电源总开关

急停开关

电机通电/复位

机器人状态



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.1 单轴运动的手动操纵

2.在状态栏中，确认机器人的状态已切换为“手动”

3.单击左上角主菜单按钮。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.1单轴运动的手动操纵

4.选择“手动操纵”。

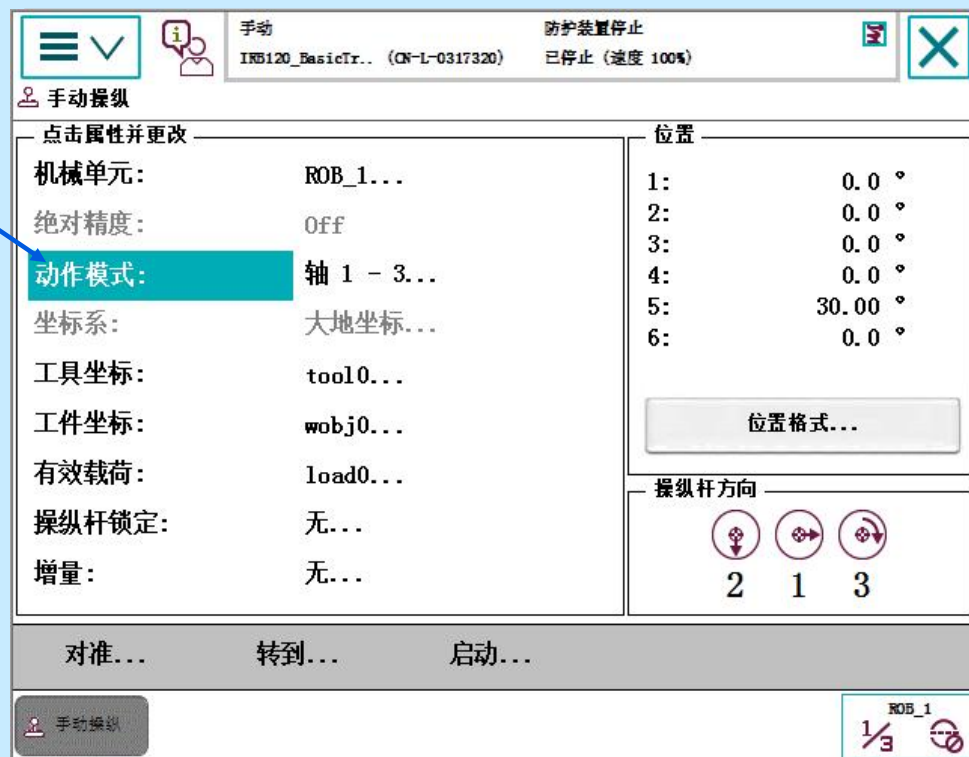


项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.1单轴运动的手动操纵

5.单击“动作模式”



3.4 机器人手动操纵

3.4.1 单轴运动的手动操纵

说明：选中“轴4-6”，就可以操纵轴4 ~ 6.

6.选中“轴1-3”，然后单击“确定”。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.1 单轴运动的手动操纵

7.用左手按下使能按钮，进入“电机开启”状态



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.1单轴运动的手动操纵

8.在状态栏中，确认“电机开启”状态

9.显示“轴1-3”的操纵杆方向。箭头代表正方向。



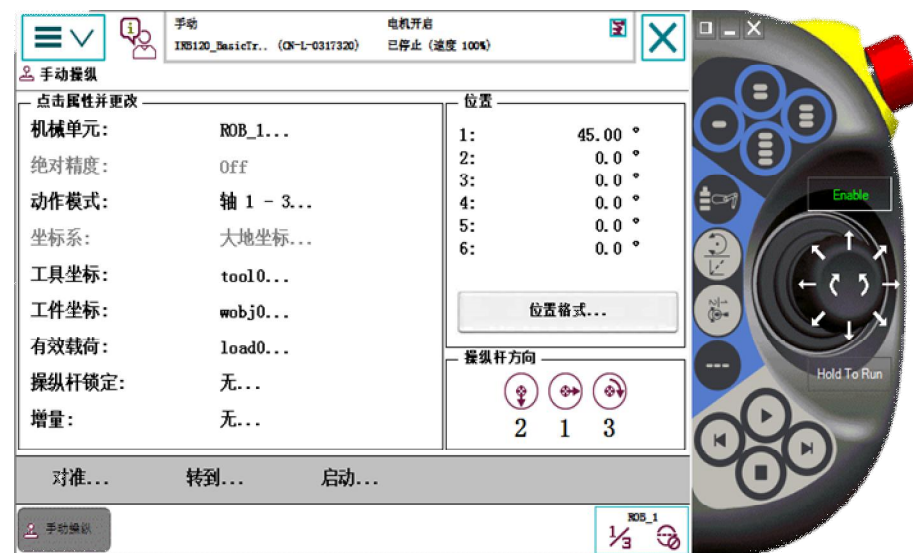
项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.1 单轴运动的手动操纵

说明：操纵杆的使用技巧：

可以将机器人的操纵杆比作汽车的节气门，操纵杆的操纵幅度是与机器人的运动速度相关的。操纵幅度较小，则机器人运动速度较慢。操纵幅度较大，则机器人运动速度较快。所以大家在操作时，尽量以小幅度操纵使机器人慢慢运动来开始手动操纵学习。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

说明：

机器人的线性运动是指安装在机器人第六轴法兰盘上工具的TCP在空间中作线性运动。以下就是手动操纵线性运动的方法。

1.选择“手动操纵”



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

2.单击“动作模式”



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

3.选择“线性”，然后单击“确定”



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

Key:

机器人的线性运动要在“工具坐标”中指定对应的工具。

4.单击“工具坐标”



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

5.选中对应的工具“tool1”，然后单击“确定”



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

6.用左手按下使能按钮，进入“电机开启”状态。



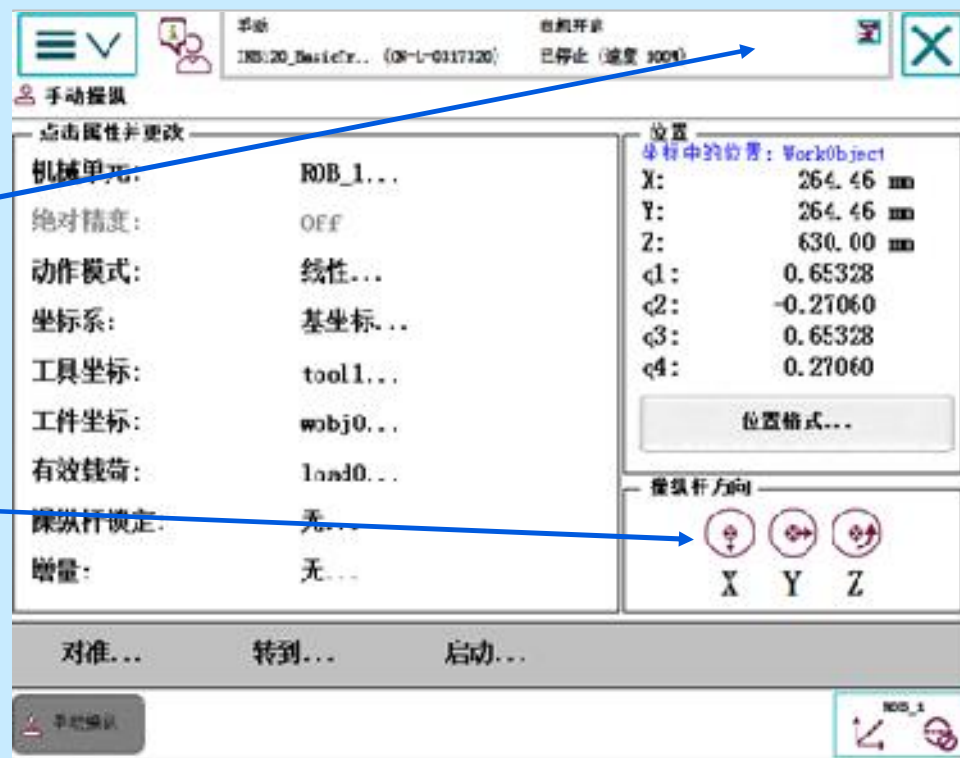
项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

7.在状态中，确认“电机开启”状态。

8.显示轴X、Y、Z的操纵杆方向。箭头代表正方向。

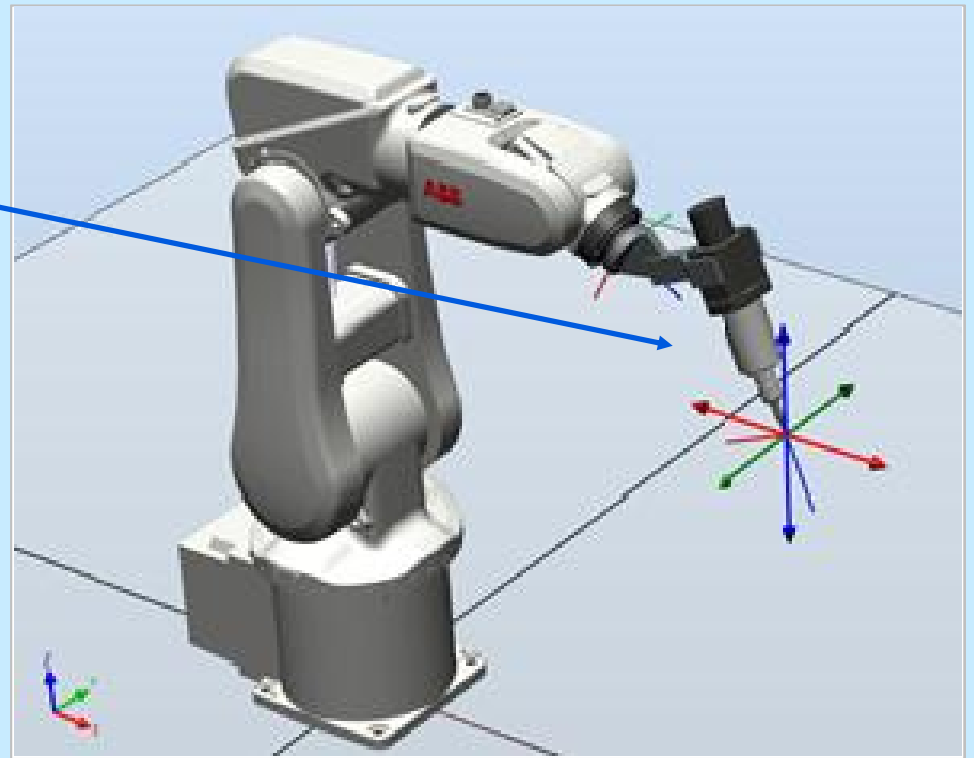


项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

9.操作示教器上的操纵杆，工具的TCP点在空间中作线性运动。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.2 线性运动的手动操纵

增量模式的使用

1.选中“增量”

☰

✓

?

!

手动

IRB120_BasicTr... (CN-L-0317320)

安全防护停止
已停止 (速度 100%)

✕

手动操纵

点击属性并更改

机械单元:

ROB_1...

绝对精度:

Off

动作模式:

线性...

坐标系:

基坐标...

工具坐标:

tool1...

工件坐标:

wobj0...

有效载荷:

load0...

操纵杆锁定:

无...

增量:

无...

位置

坐标中的位置: WorkObject

X:

364.35 mm

Y:

0.0 mm

Z:

594.00 mm

q1:

0.50000

q2:

0.0

q3:

0.86603

q4:

0.0

位置格式...

操纵杆方向

⬇

⬅

↻

X

Y

Z

对准...

转到...

启动...

手动操纵

ROB_1



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

增 量	移动距离/mm	弧度/(rad)
小	0.05	0.0005
中	1	0.004
大	5	0.009
用户	自定义	自定义

3.4.2 线性运动的手动操纵

Key：如果对使用操纵杆通过位移幅度来控制机器人运动的速度不熟练的话。那么可以使用“增量”模式来控制机器人的运动。

在增量模式下，操纵杆每位移一次，机器人就移动一步。如果操纵杆持续一秒或数秒钟，机器人就会持续移动（速率为10步/s）。

2. 根据需要选择增量的移动距离，然后单击“确定”。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

说明：

机器人的重定位运动是指机器人第六轴法兰盘上的工具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。以下就是手动操纵重定位运动的方法。

1.选择“手动操纵”



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

2.单击“动作模式”。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

3.选择“重定位”，然后单击“确定”。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

4.单击“坐标系”。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

5.选择“工具”，然后单击“确定”。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

6.单击“工具坐标”。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

7.选中对应的工具“tool1”，然后单击“确定”。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

8.用左手按下使能按钮，进入“电机开启”状态



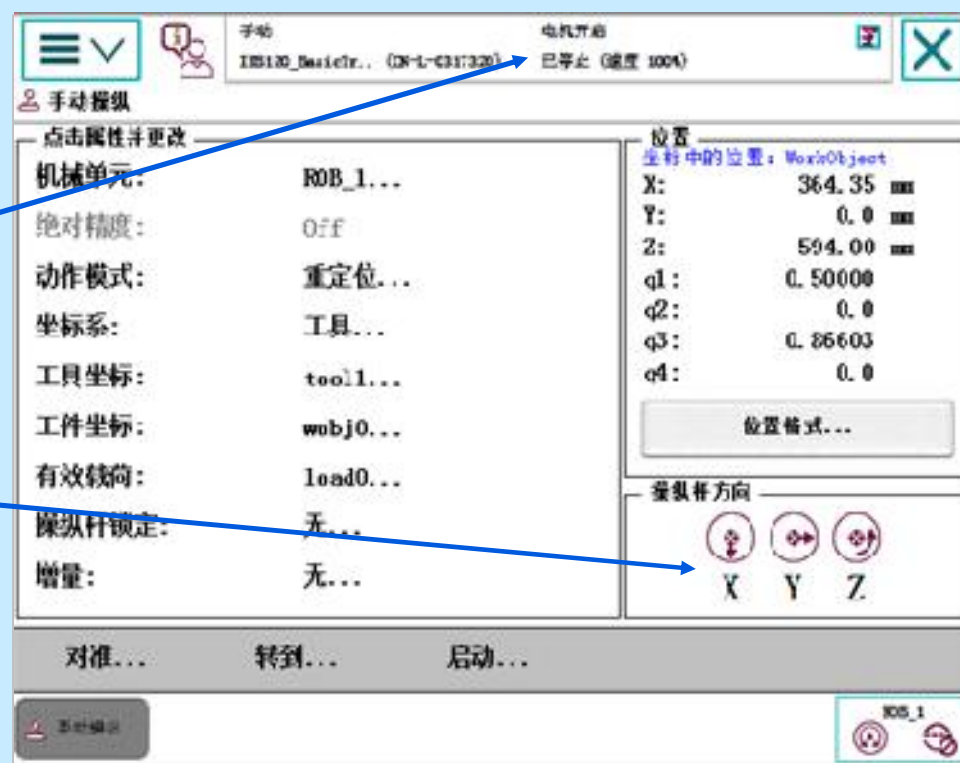
项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

9.在状态中，确认“电机开启”状态。

10.显示轴X、Y、Z的操纵杆方向。箭头代表正方向。

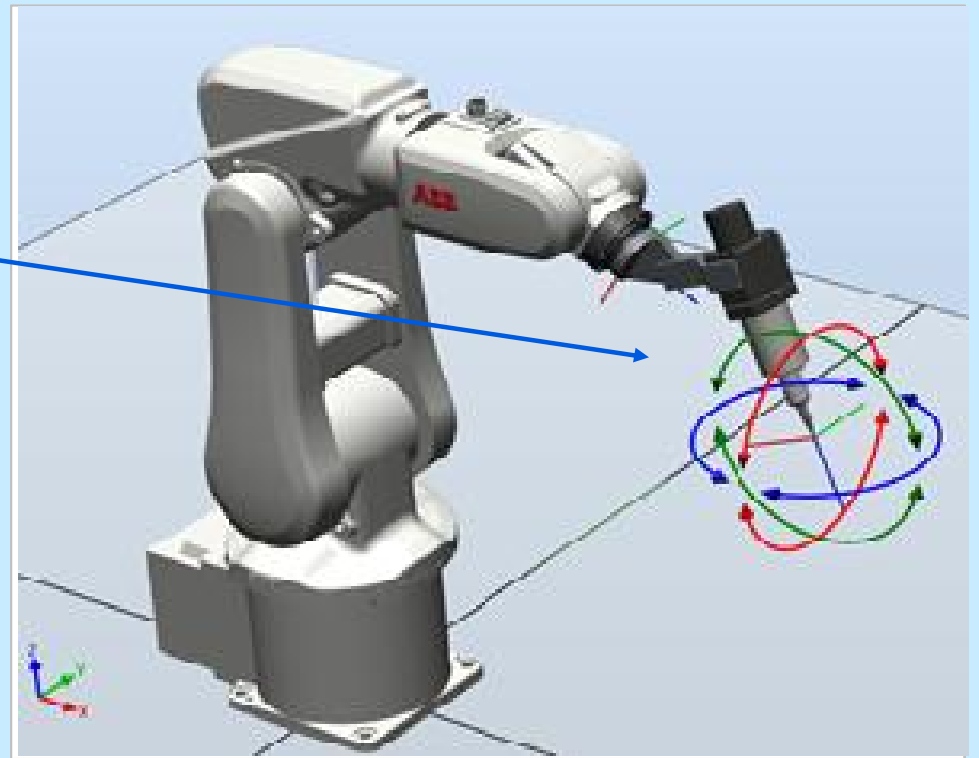


项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.3 重定位运动的手动操纵

11.操作示教器上的操纵杆，机器人绕着工具TCP点作姿态调整的运动。



项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.4 手动操纵的快捷按钮，快捷菜单

- A 机器人/外轴的切换
- B 线性运动/重定位运动的切换
- C 关节运动轴1-3/轴4-6的切换
- D 增量开/关

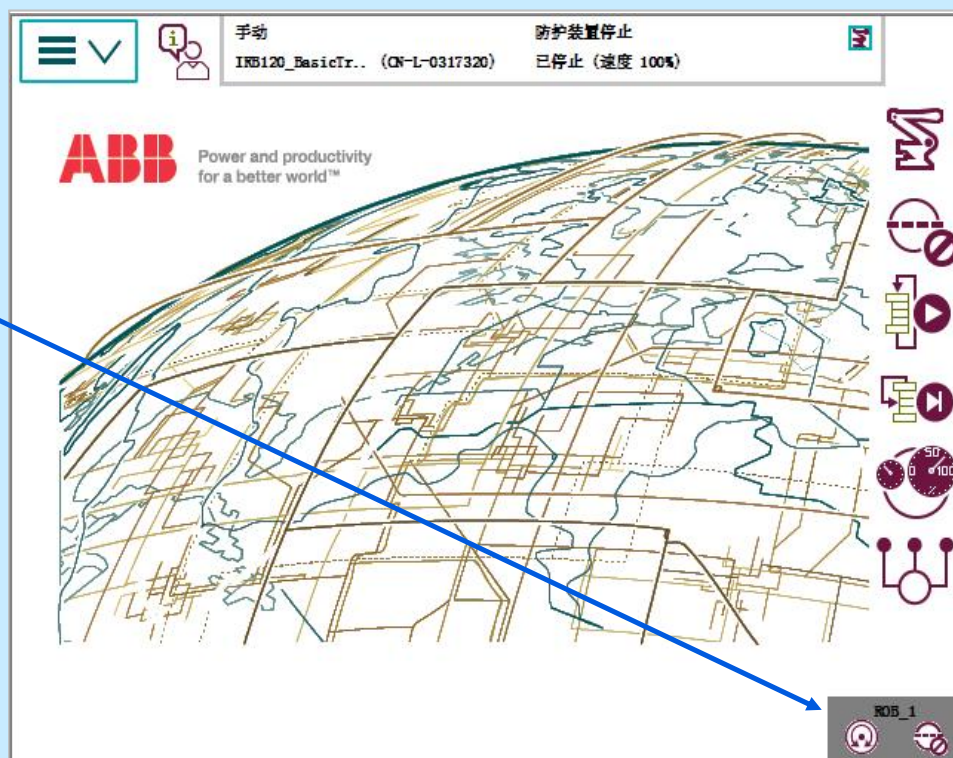


项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.4 手动操纵的快捷按钮，快捷菜单

1.单击右下角快捷菜单按钮。



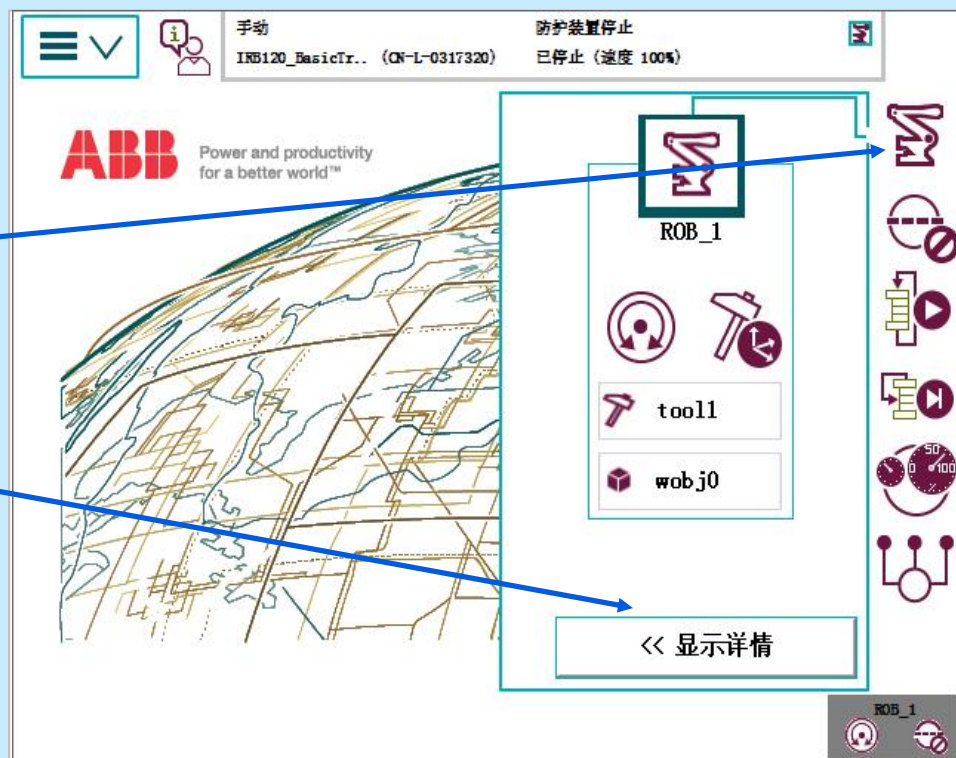
项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.4 手动操纵的快捷按钮，快捷菜单

2.单击“手动操纵”按钮

3.单击“显示详情”按钮

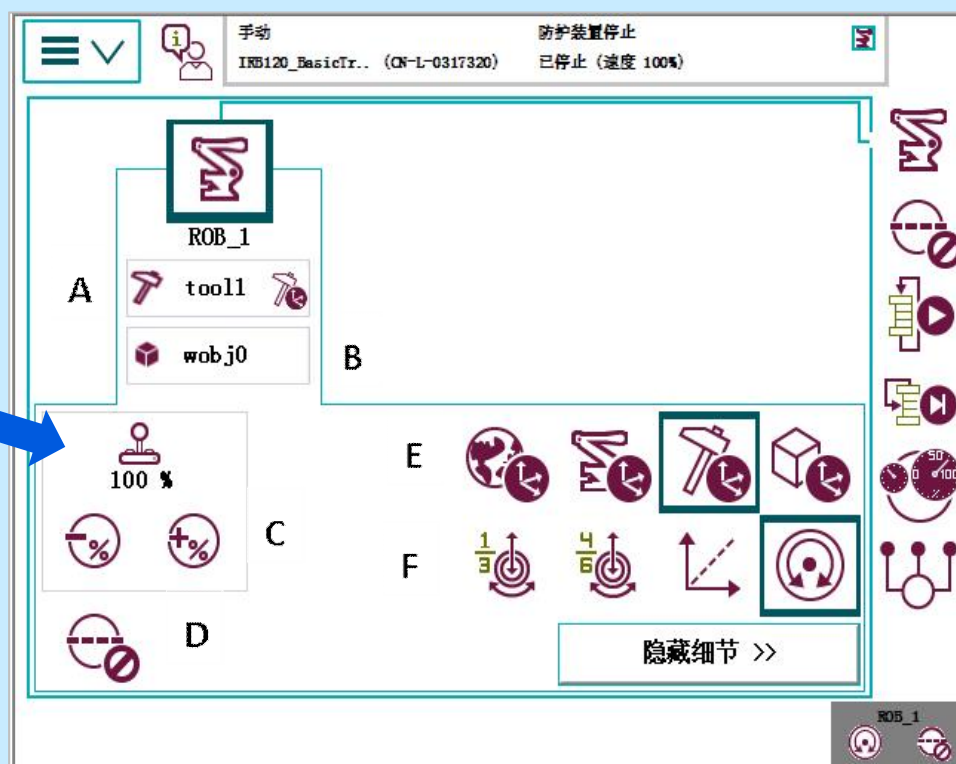


项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.4 手动操纵的快捷按钮，快捷菜单

- A 选择当前使用的工具数据
- B 选择当前使用的工件坐标
- C 操纵杆速率
- D 增量开/关
- E 坐标系选择
- F 动作模式选择



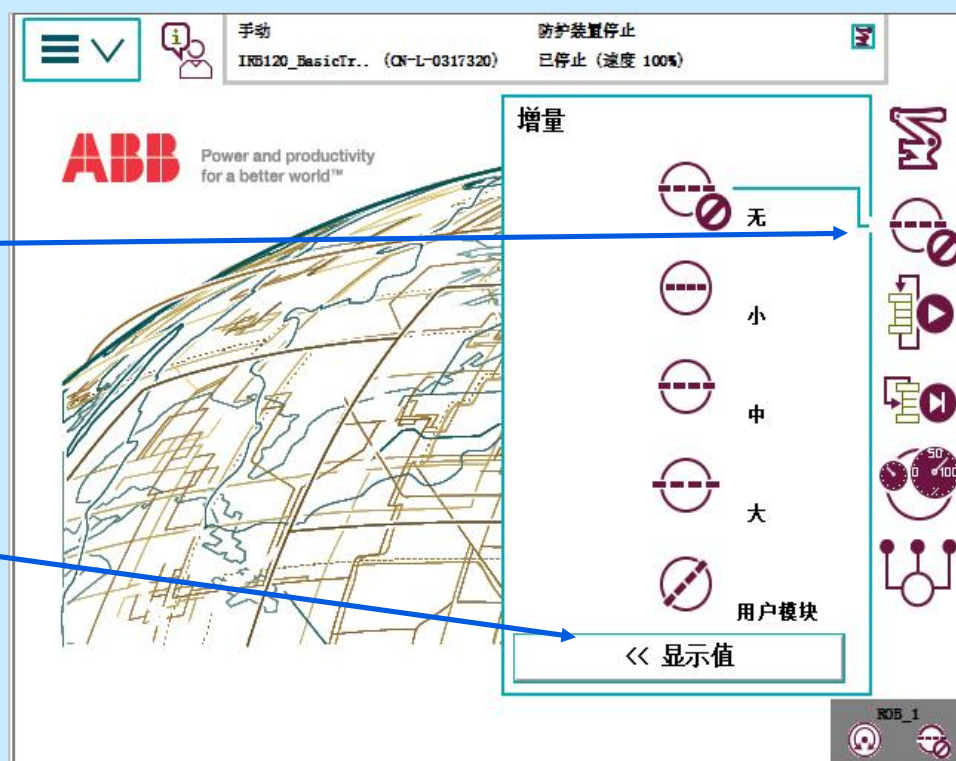
项目3 ABB机器人操作

3.4 机器人手动操纵

3.4.4 手动操纵的快捷按钮，快捷菜单

4.单击“增量模式”按钮，选择需要的增量。

5.自定义增量值的方法：选择“用户模块”，然后单击“显示值”就可以进行增量值的自定义了。



项目3 ABB机器人操作

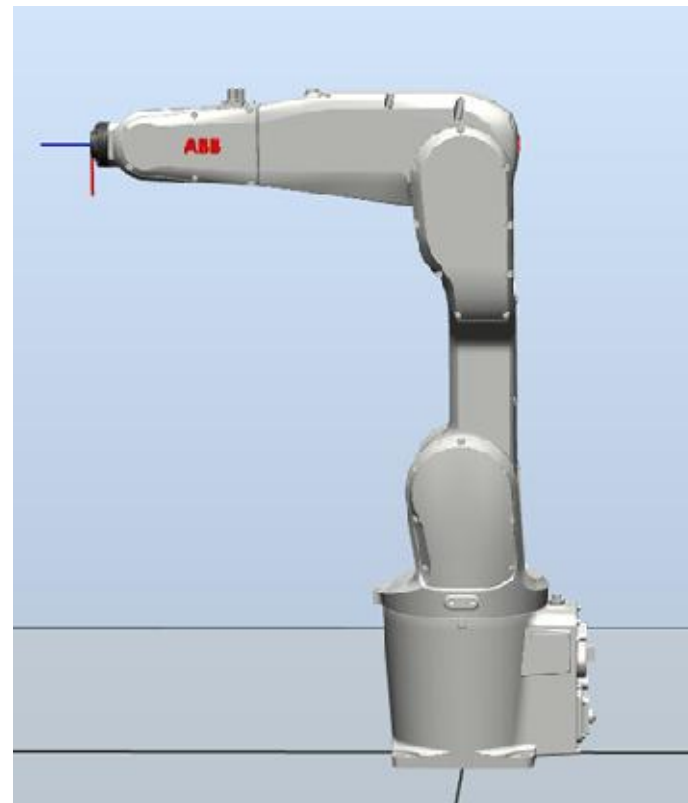
3.5 转数计数器更新

ABB机器人六个关节轴都有一个机械原点的位置。

在以下的情况，需要对机械原点的位置进行转数计数器更新操作：

- 1) 更换伺服电机转数计数器电池后。
- 2) 当转数计数器发生故障，修复后。
- 3) 转数计数器与测量板之间断开过以后。
- 4) 断电后，机器人关节轴发生了位移。
- 5) 当系统报警提示“10036 转数计数器未更新”时。

以下是进行ABB机器人IRB1200转数计数器更新的操作。

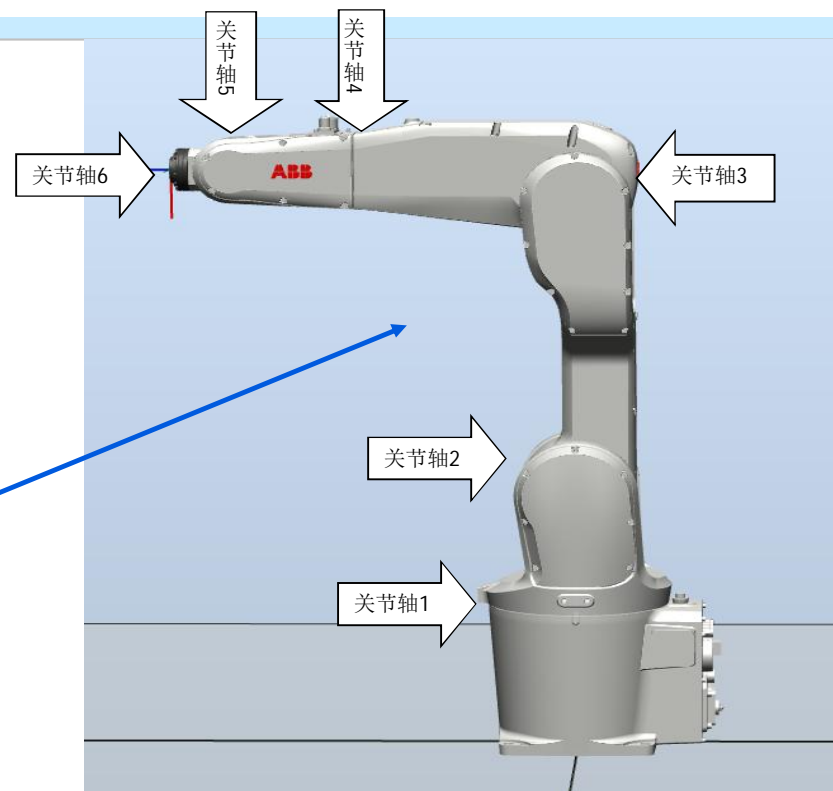


项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

key：使用手动操纵让机器人各关节轴运动到机械原点刻度位置的顺序是：4—5—6—1—2—3。

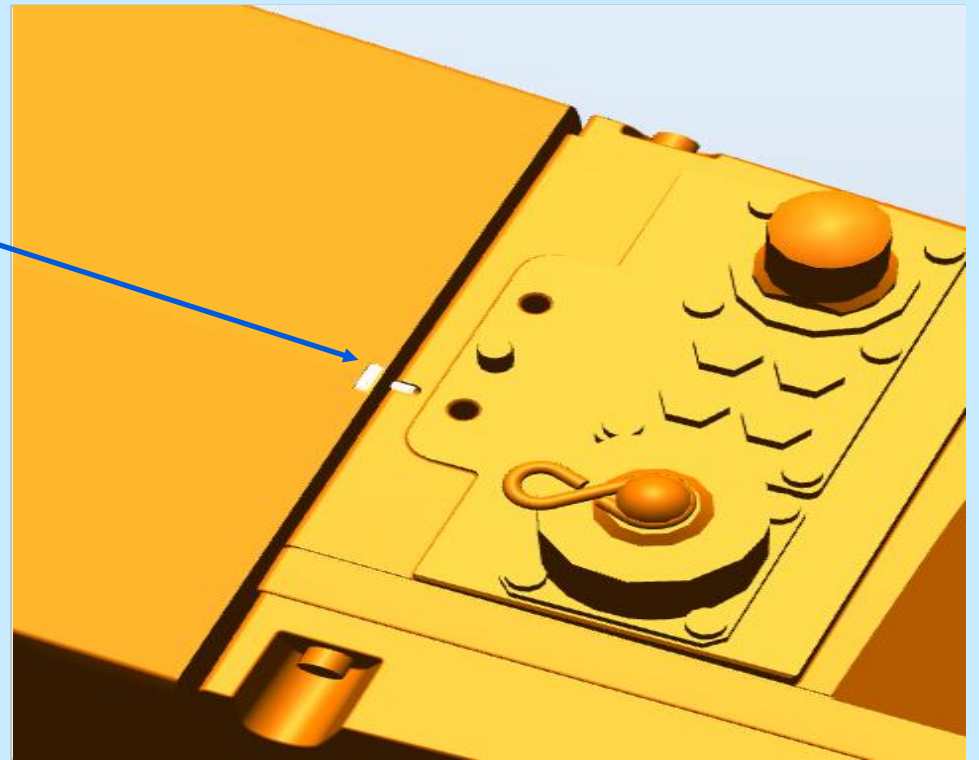
1. 机器人六个关节轴的机械原点刻度位置示意图。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

2.在手动操纵菜单中，动作模式选择“轴4-6”，将关节轴4运动到机械原点的刻度位置。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

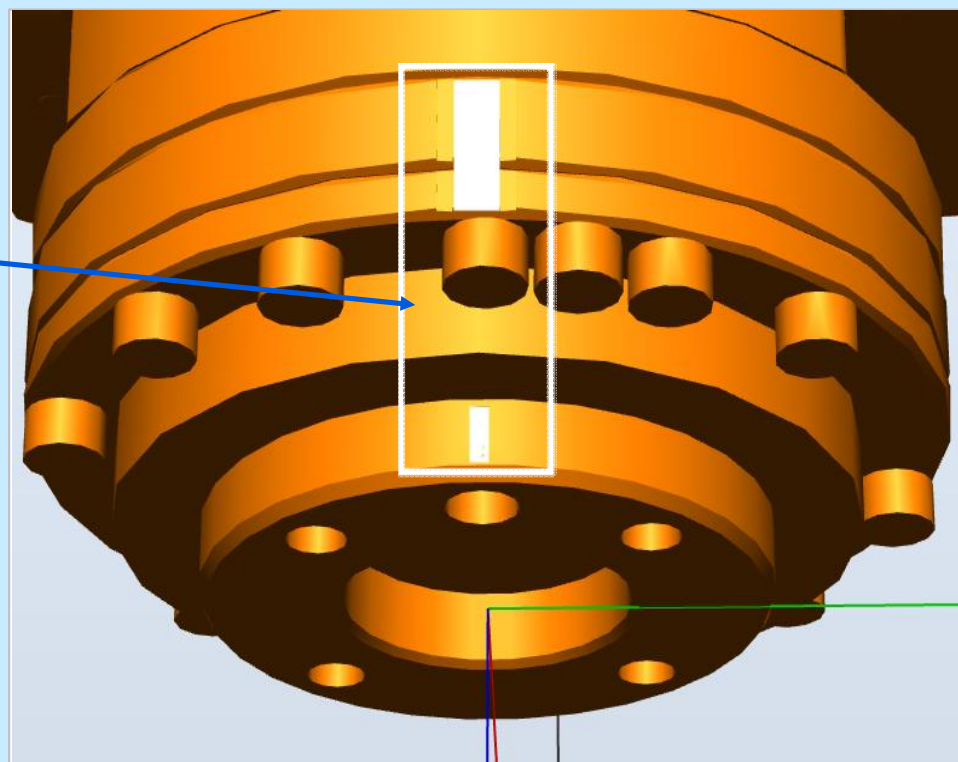
3.在手动操纵菜单中，动作模式选择“轴4-6”，将关节轴5运动到机械原点的刻度位置。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

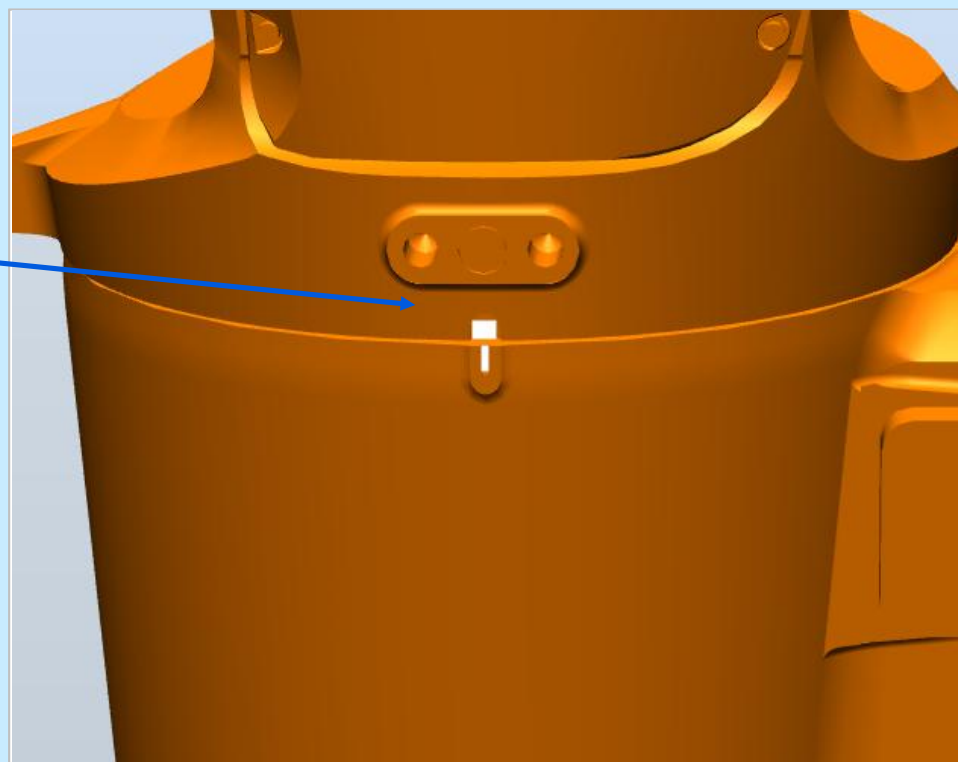
4. 在手动操纵菜单中，动作模式选择“轴4-6”，将关节轴6运动到机械原点的刻度位置。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

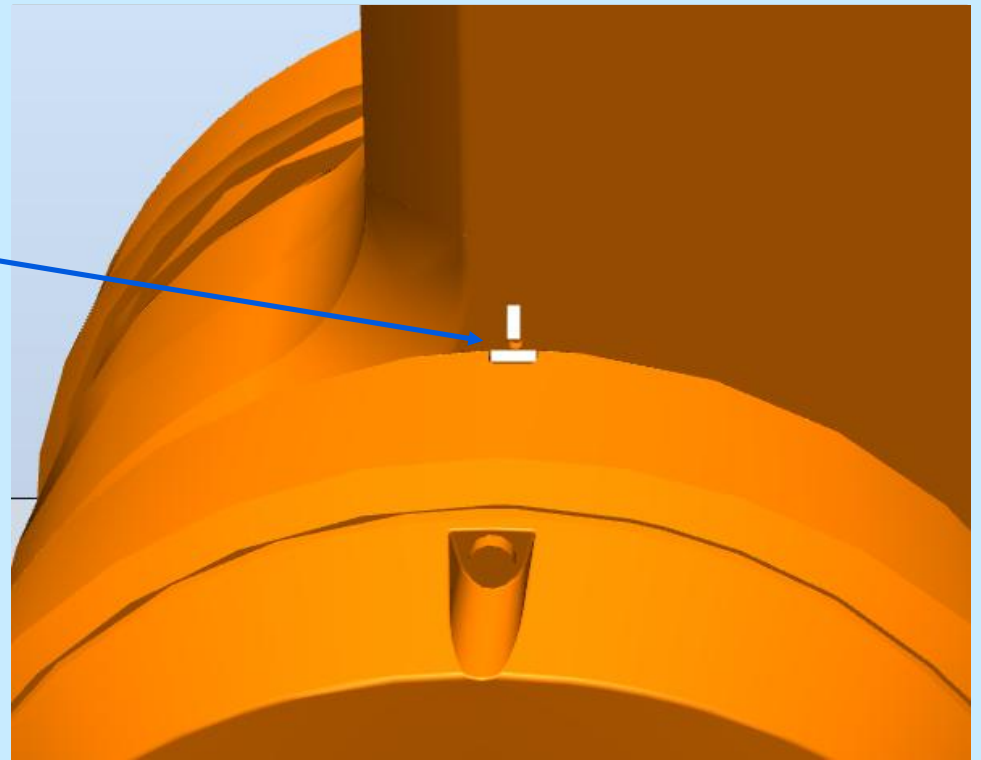
5. 在手动操纵菜单中，动作模式选择“轴4-6”，将关节轴1运动到机械原点的刻度位置。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

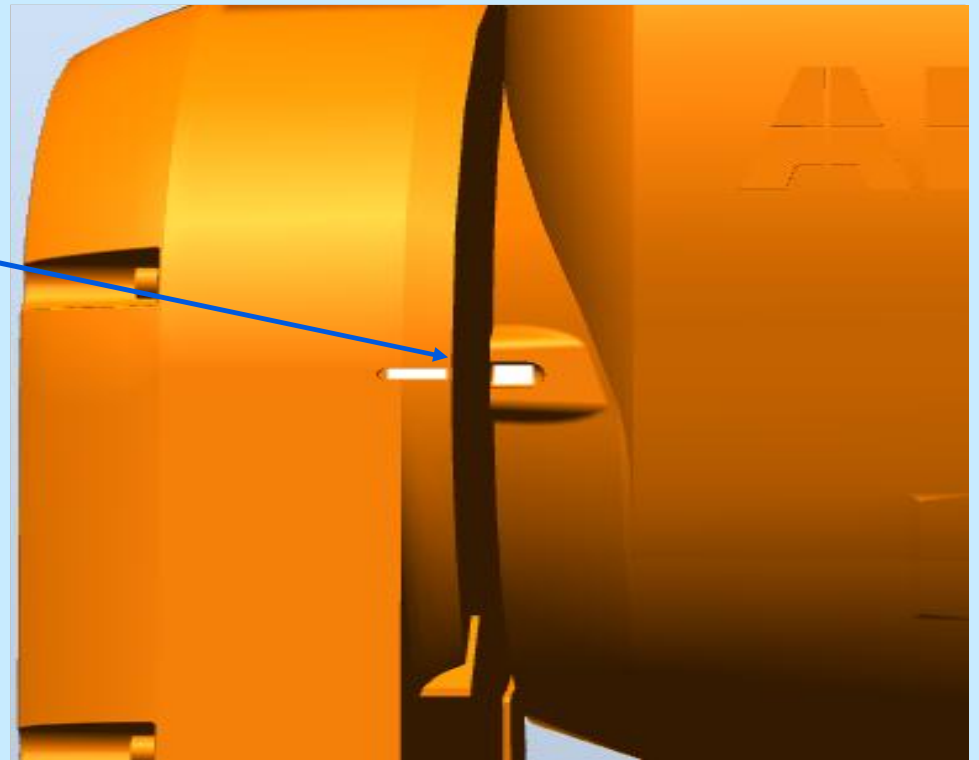
6. 在手动操纵菜单中，动作模式选择“轴4-6”，将关节轴2运动到机械原点的刻度位置。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

7.在手动操纵菜单中，动作模式选择“轴4-6”，将关节轴3运动到机械原点的刻度位置。

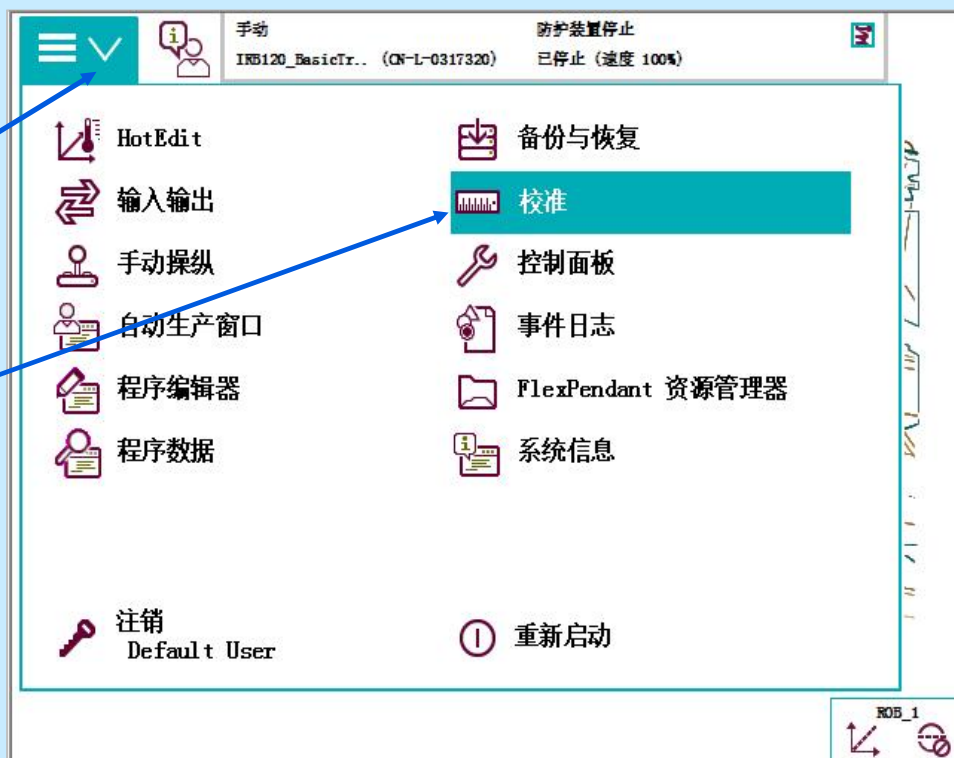


项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

8.单击左上角主菜单。

9.选择“校准”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

10.单击“ROB_1”

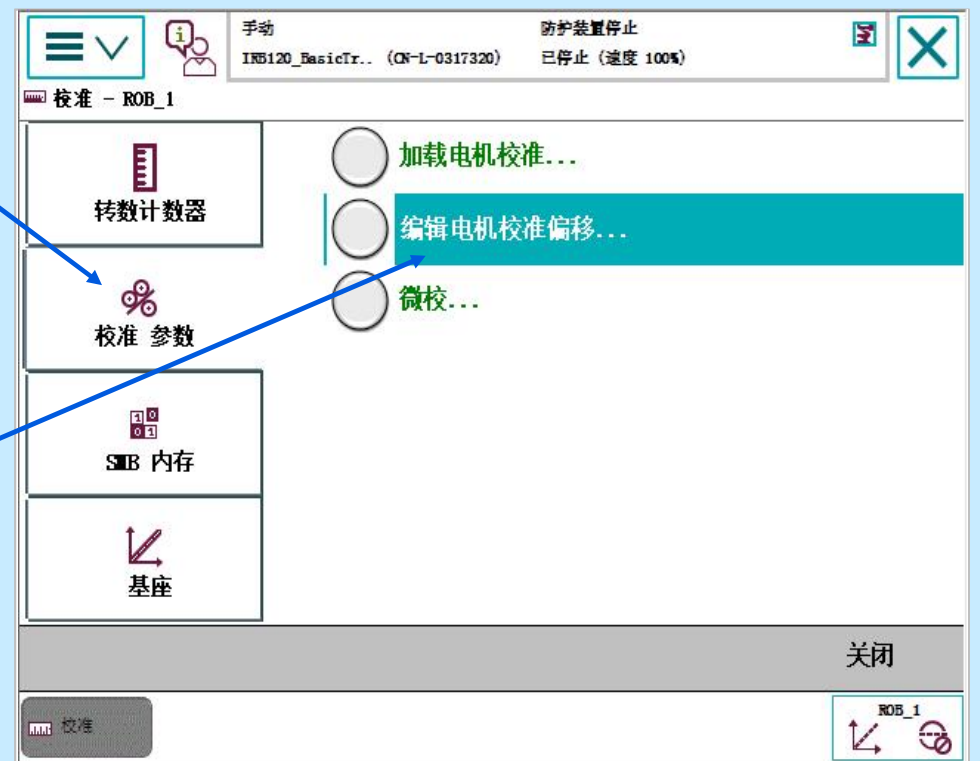


项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

11.选择“校准参数”。

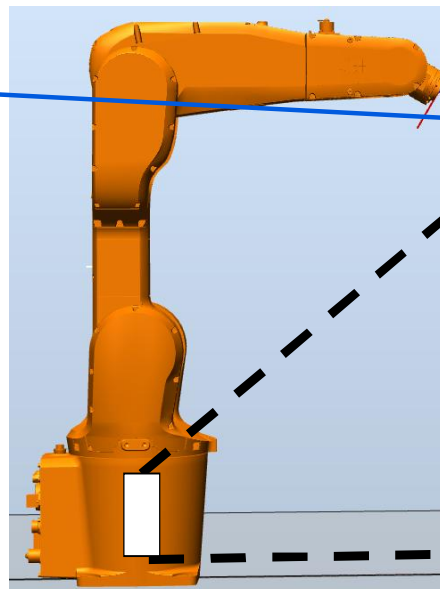
12.选择“编辑点击校准偏移”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

13.将机器人本体上电机校准偏移记录下来。

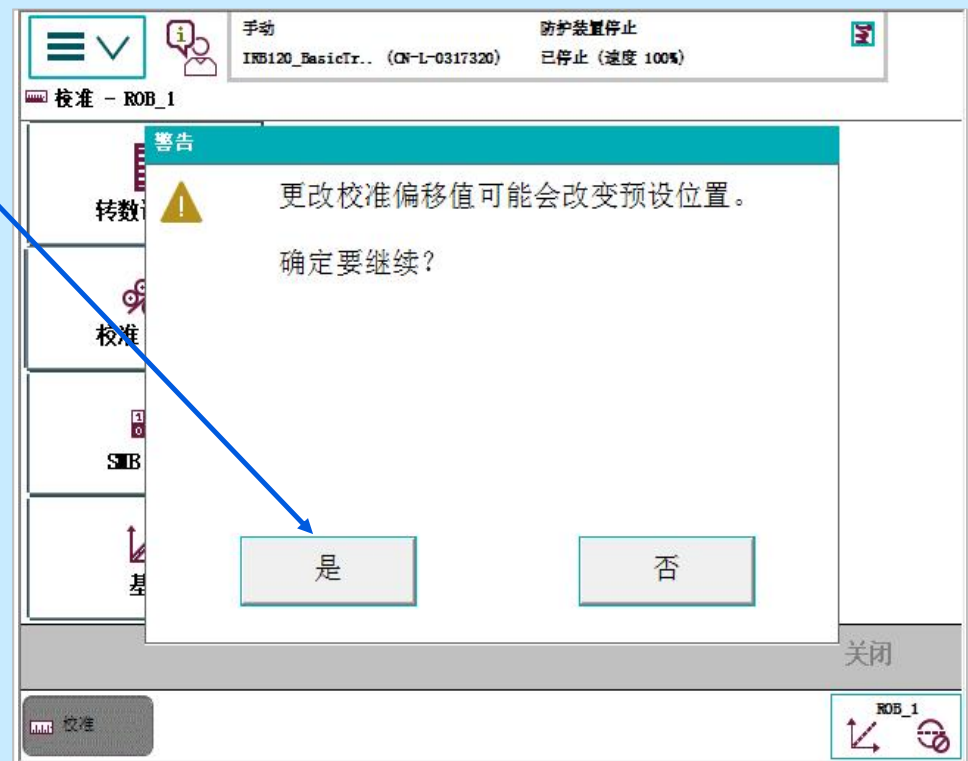


1200-501374	
Axis	Resolver values
1	4.3613
2	3.8791
3	3.4159
4	2.1185
5	2.3283
6	0.6529

项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

14.单击“是”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

15.输入刚才从机器人本体记录的电机校准偏移数据，然后单击“确定”。

如果示教器中显示的数值与机器人本体上的标签数值一致，则无需修改，直接单击“取消”退出，跳到第19步。

手动
IRB120_BasicTr.. (CN-L-0317320)

防护装置停止
已停止 (速度 100%)

校准 - ROB_1 - 校准 参数

编辑电机校准偏移

机械单元: ROB_1

输入 0 至 6.283 范围内的值，并点击“确定”。

电机名称	偏移值	有效
rob1_1	4.361300	是
rob1_2	3.879100	是
rob1_3	3.415900	是
rob1_4	2.118500	是
rob1_5	2.328300	是
rob1_6	0.652900	是

789←

456→

123↩

0.

确定

取消

重置

确定

取消

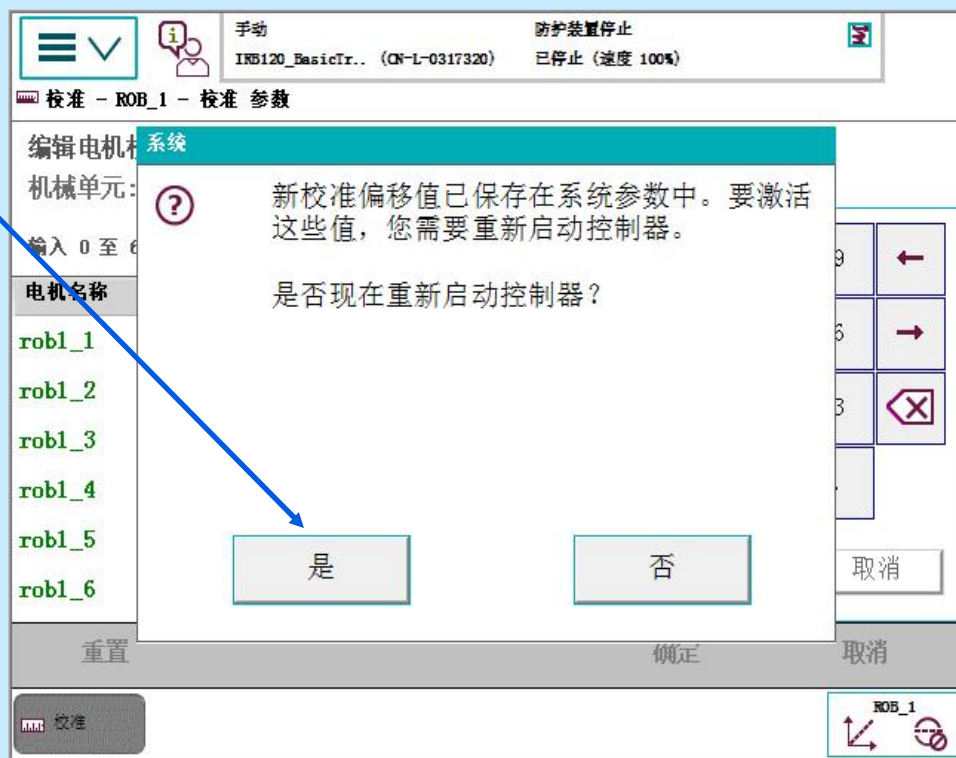
校准

ROB_1

项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

16.单击“是”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

17.重启后，选择“校准”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

18.单击“ROB_1”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

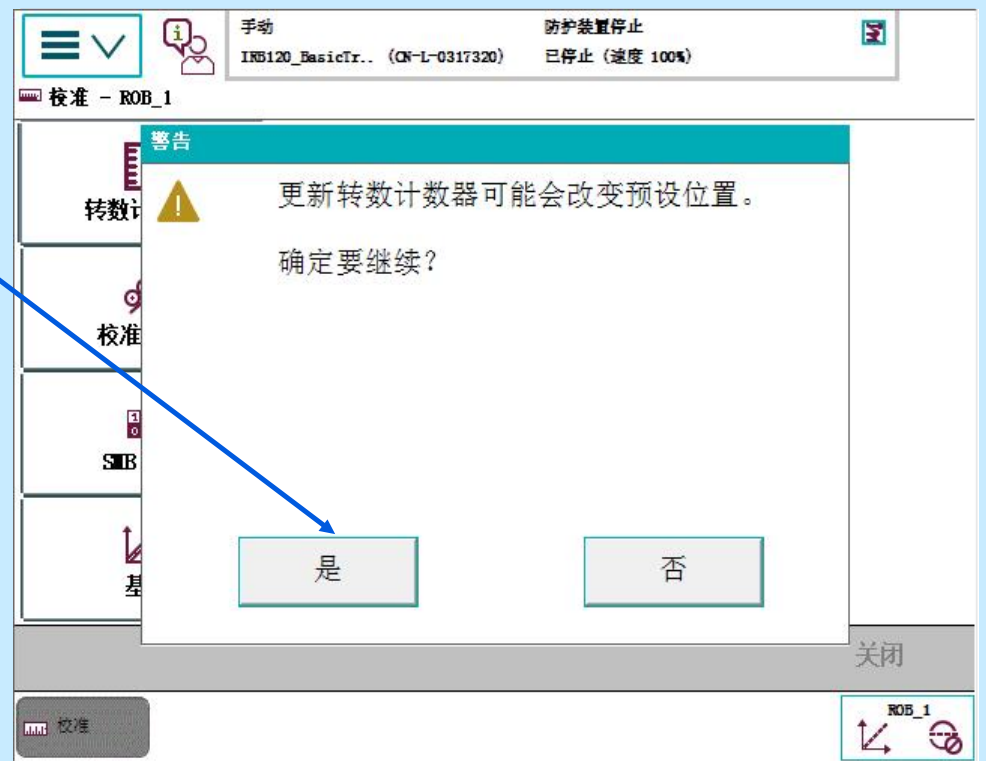
19.选择“更新转数计数器”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

20.单击“是”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

21.单击“确定”。

手动
IR5120_BasicTr.. (ON-L-0317320)

防护装置停止
已停止 (速度 100%)

校准 - ROB_1 - 转数计数器

更新转数计数器

选择机械单元以更新转数计数器。

机械单元	状态
<input checked="" type="checkbox"/> ROB_1	校准

确定

取消

校准

ROB_1



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

key：如果机器人由于安装位置的关系，无法六个轴同时到达机械原点刻度位置，则可以逐一对关节轴进行转数计数器更新。

22.单击“全选”，然后单击“更新”。

手动
IR5120_BasicTr.. (CN-L-0317320)

防护装置停止
已停止 (速度 100%)

校准 - ROB_1 - 转数计数器

更新转数计数器
机械单元: ROB_1

要更新转数计数器，选择轴并点击更新。

轴	状态
<input checked="" type="checkbox"/> rob1_1	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> rob1_2	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> rob1_3	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> rob1_4	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> rob1_5	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> rob1_6	转数计数器已更新

全选

全部清除

更新

关闭

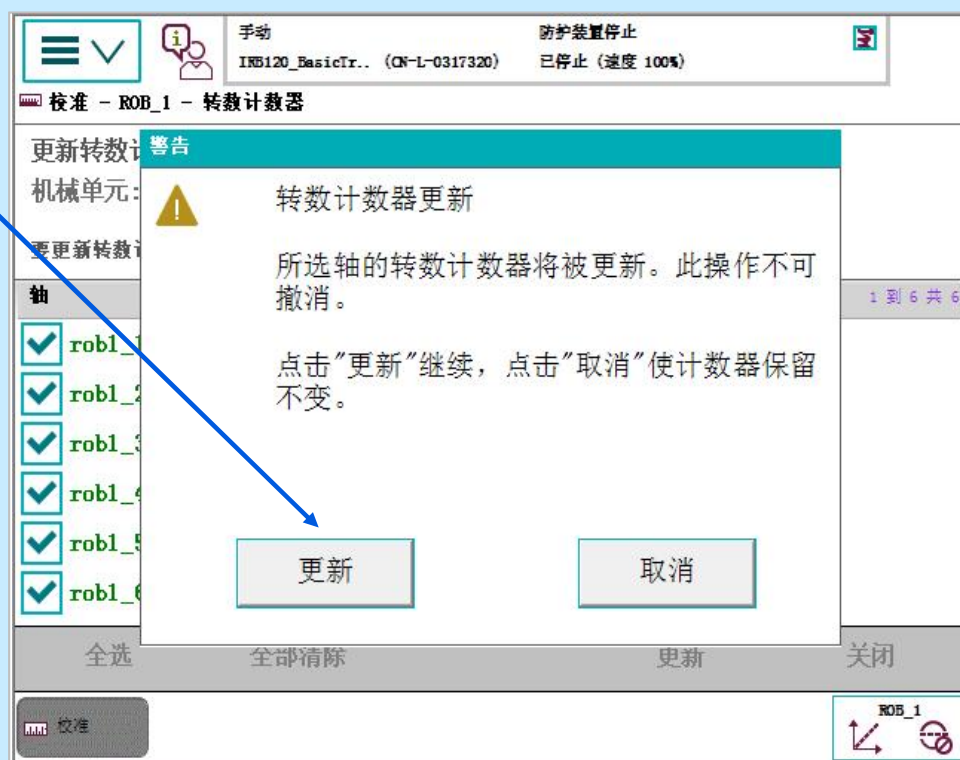
校准

ROB_1

项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

23.单击“更新”。



项目3 ABB机器人操作

3.5 转数计数器更新

24.操作完成后，转数计数器更新完成。



Robot Service Assessment – Usage and Fleet Assessment

**Power and productivity
for a better world™**

