



---

---

---

---

---

---

---

| <ul style="list-style-type: none"><li>•</li><li>•</li><li>•</li><li>•</li></ul> |
|---------------------------------------------------------------------------------|

|--|

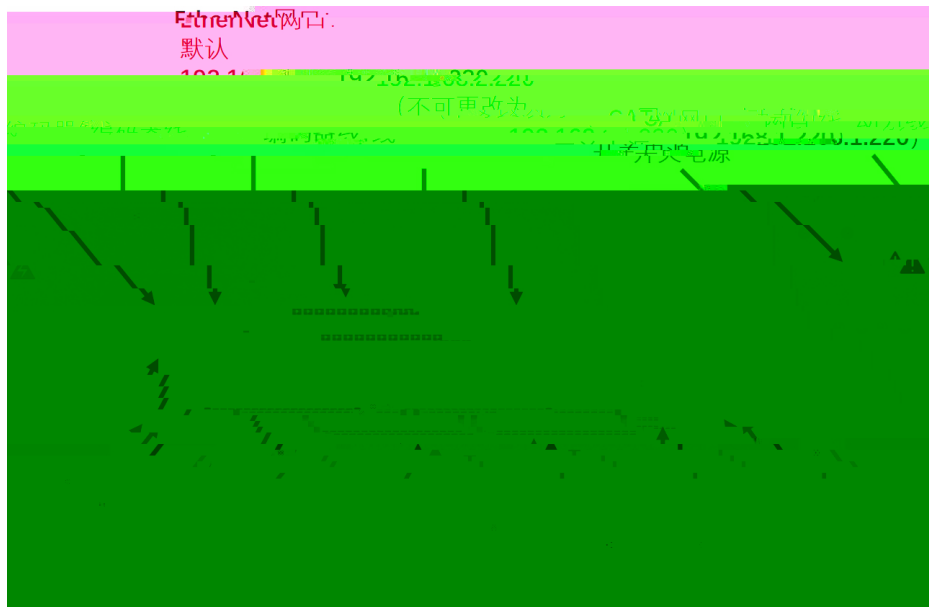
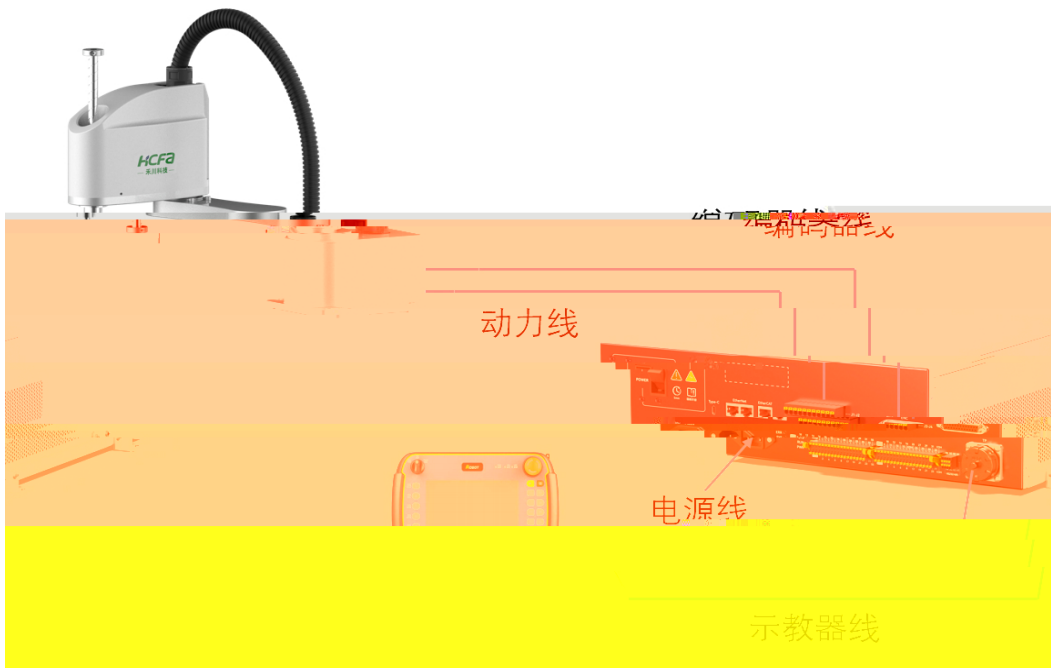
- 





- 
- 
- 
- 
- 
-



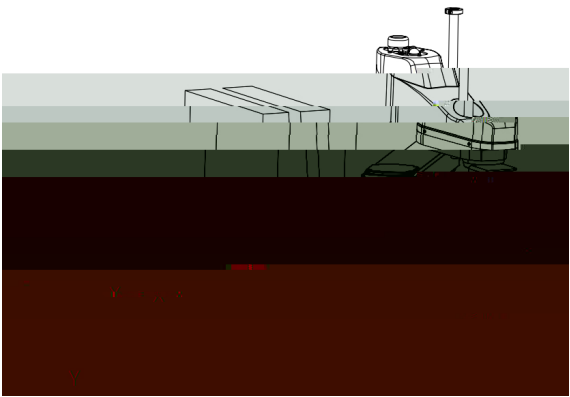
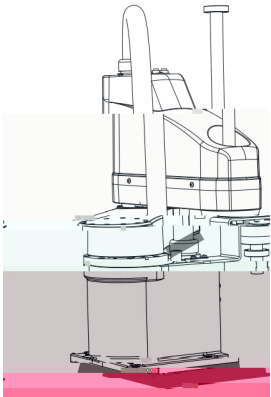








2



3.1-

3



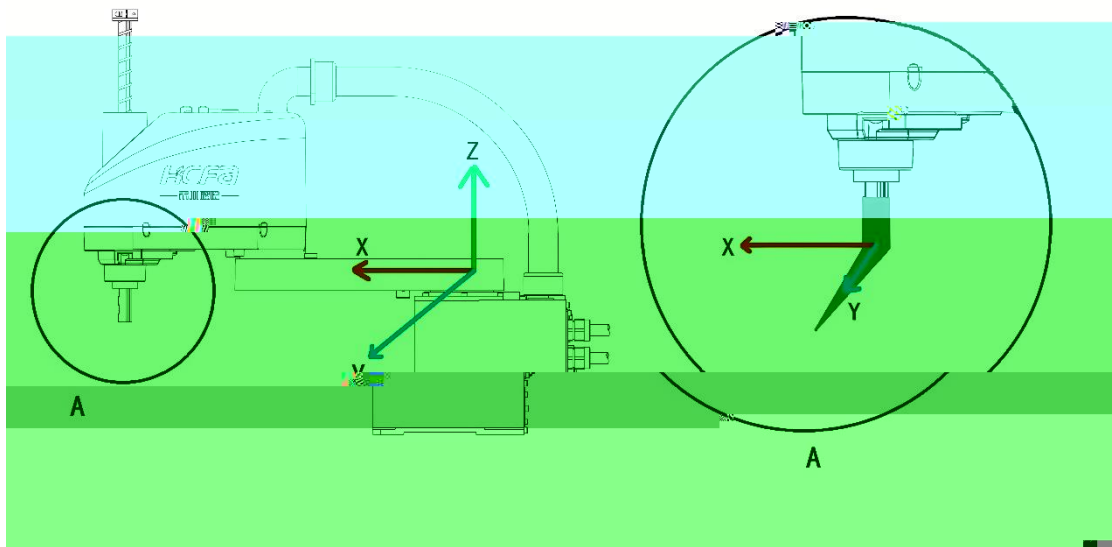
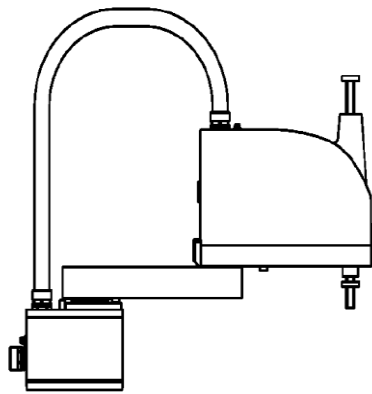












机器人

工具坐标

工具坐标

用户坐标

负载

机械臂

外轴

基座轴

#

TCP位置(毫米)

描述

1

0, 0, 0

2

0, 0, 0

3

0, 0, 0

4

0, 0, 0

5

0, 0, 0

6

0, 0, 0

7

0, 0, 0

运动配置 ..

9

0, 0, 0

零位与Home点

10

0, 0, 0

干涉区域

编辑

备注

4点标定法

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

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

空

00:00:00.000

15:52:51

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

机器人

工具坐标

用户坐标

负载

机械臂

外轴

基座轴

运动配置

#

TCP位置(毫米)

描述

1

0, 0, 0

2

0, 0, 0

3

0, 0, 0

4

0, 0, 0

5

0, 0, 0

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

”

,

⌵

.

/

#

⬅



---

---



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

15:58:38

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

监视

示教

设置

机器人

工具坐标

用户坐标

负载

机械臂

外轴

基座轴

运动配置

零点与Home点

干涉区域

| # | 原点位置(毫米) | 描述 |
|---|----------|----|
| 1 | 0, 0, 0  |    |
| 2 | 0, 0, 0  |    |
| 3 | 0, 0, 0  |    |
| 4 | 0, 0, 0  |    |
| 5 | 0, 0, 0  |    |
| 6 | 0, 0, 0  |    |
| 7 | 0, 0, 0  |    |
| 8 | 0, 0, 0  |    |

编辑备注标定

J1

0.000

J2

0.000

J3

0.000

J4

0.000

07-31 15:50:46 201005 机器人底座 X=0,Y=0,Z=0

07-31 15:50:47 201059 控制器型号:WIN32 系统:0.0.0 软件:1.5.0(22122016) CPU:WIN32

07-31 15:50:47 201001 \*\*\*\*\* 控制器准备就绪 \*\*\*\*\*

07-31 15:50:47 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功

07-31 15:51:19 厂家已登录

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

16:00:15

<>

程序

应用

变量

I/O

机器人

监视

示教

设置

机器人

工具坐标

用户坐标

负载

机械臂

外轴

基座轴

运动配置

零点与Home点

干涉区域

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

编辑备注标定

J1

0.000

J2

0.000

J3

0.000

J4

0.000

07-31 15:50:46 201005 机器人底座 X=0,Y=0,Z=0

07-31 15:50:47 201059 控制器型号:WIN32 系统:0.0.0 软件:1.5.0(22122016) CPU:WIN32

07-31 15:50:47 201001 \*\*\*\*\* 控制器准备就绪 \*\*\*\*\*

07-31 15:50:47 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功

07-31 15:51:19 厂家已登录

07-31 15:50:46 201005 机器人底座 X=0,Y=0,Z=0

07-31 15:50:47 201059 控制器型号:WIN32 系统:0.0.0 软件:1.5.0(22122016) CPU:WIN32

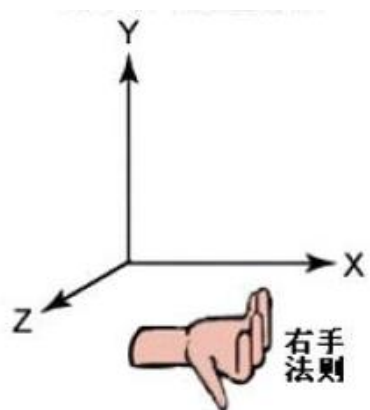
07-31 15:50:47 201001 \*\*\*\*\* 控制器准备就绪 \*\*\*\*\*

07-31 15:50:47 108114 打开后台任务1程序文件 视觉取料 成功

07-31 15:51:19 厂家已登录

---







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

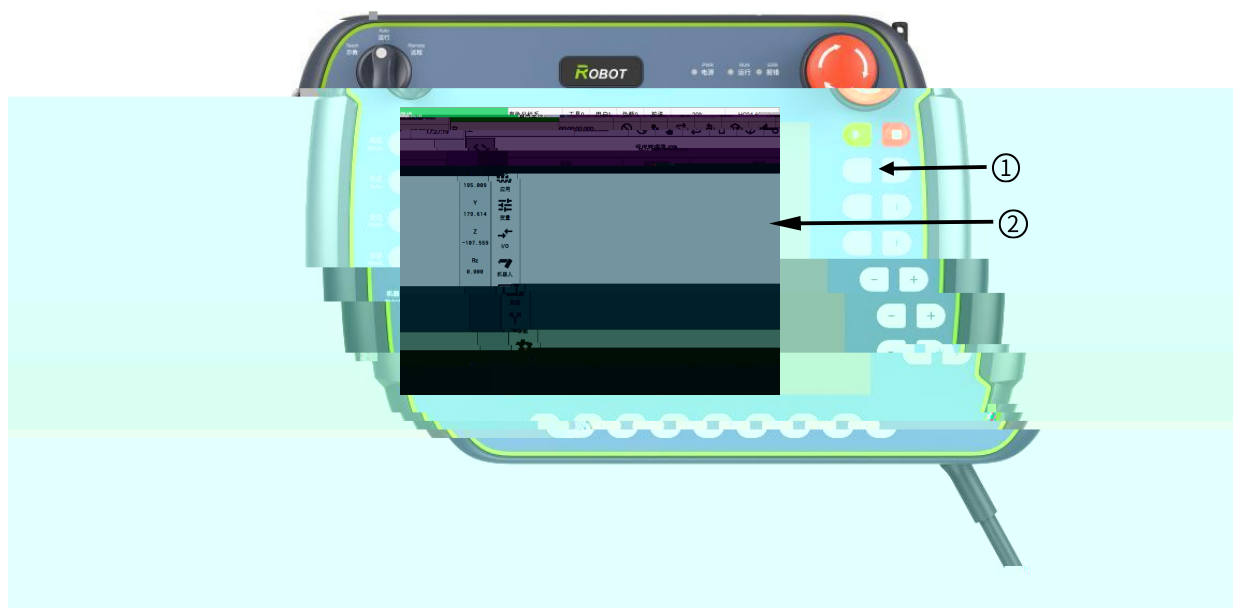
J3

-63.284

J4

300.620









伺服已上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

空00:00:00.000

⊘

👤

➡

📄

📦

🔑

16:09:28

<>

程序

应用

变量

I/O

更多

名称

修改日期

描述

J1

11.282

J2

11.569

J3

5.854

J4

10.785

计算指令

2023-07-28 10:...

2023-06-16 17:...

2023-06-16 09:...

2023-06-16 09:...

2023-06-14 10:...

视觉取料-空跑

视觉取料

复位

700W

挂后台

新建程序

新建

打开

删除

重命名

备注

>

07-31 15:50:47 201059 控制器型号:WIN32 系统:0.0.0 软件:1.5.0(22122016) CPU:WIN32

07-31 15:50:47 201001 \*\*\*\*\* 控制器准备就绪 \*\*\*\*\*

07-31 15:50:47 2008114 打开后盖任务1程序文件加载成功

07-31 15:51:19 201059 \*\*\*\*\* 结束 \*\*\*\*\*

07-31 16:05:48 107079 运动系统进入使能状态

伺服已上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

空00:00:00.000

⊘

👤

➡

📄

📦

🔑

16:15:47

<>

程序

应用

变量

I/O

更多

< 程序管理器

新建程序

程序名称

描述

J1

11.282

J2

11.569

J3

5.854

J4

10.785

测试程序

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

”

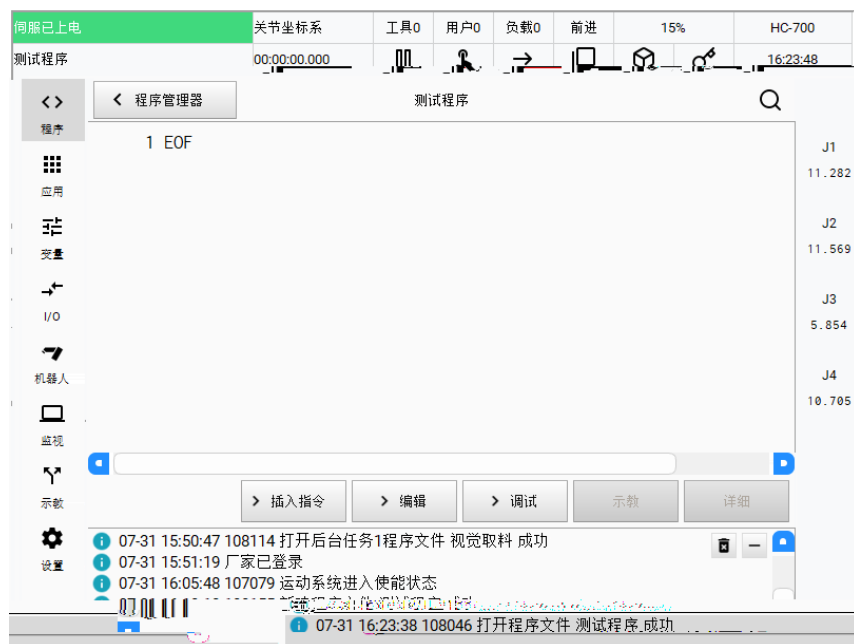
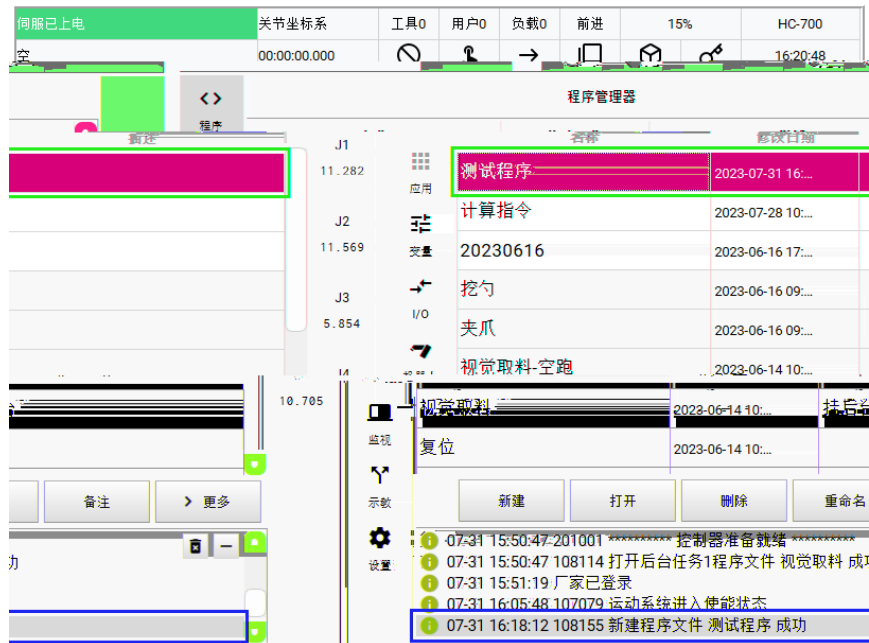
,

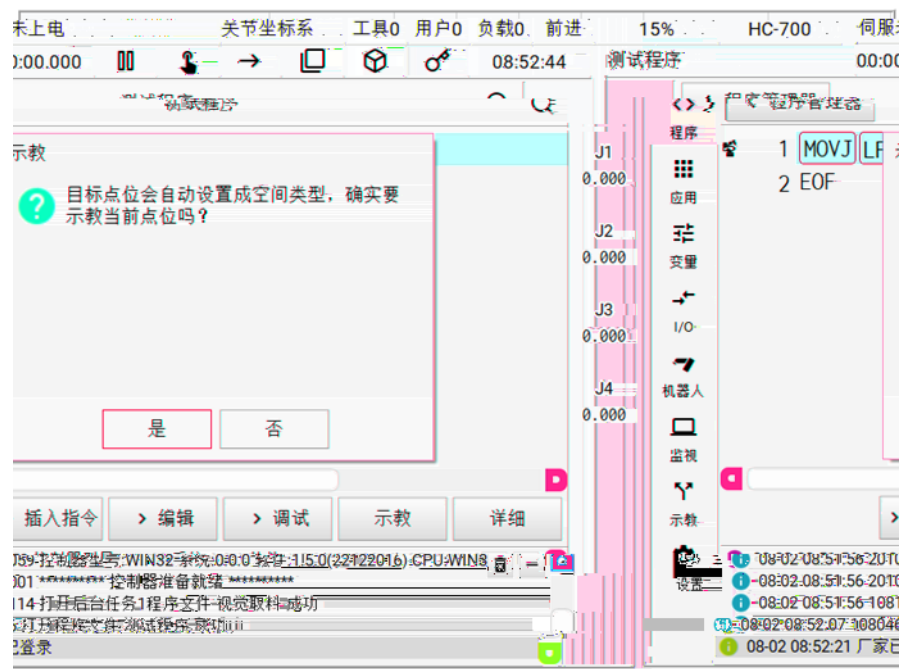
\_

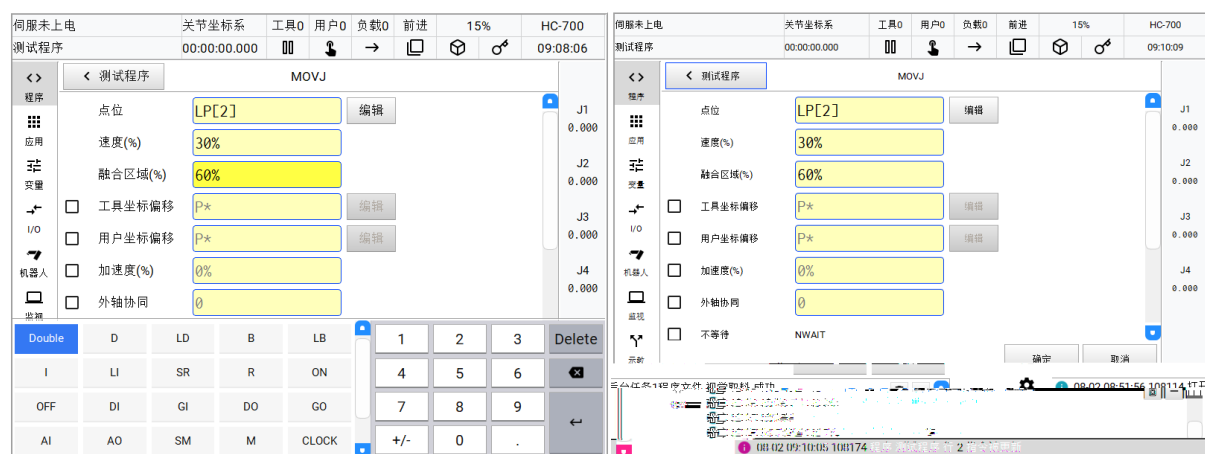
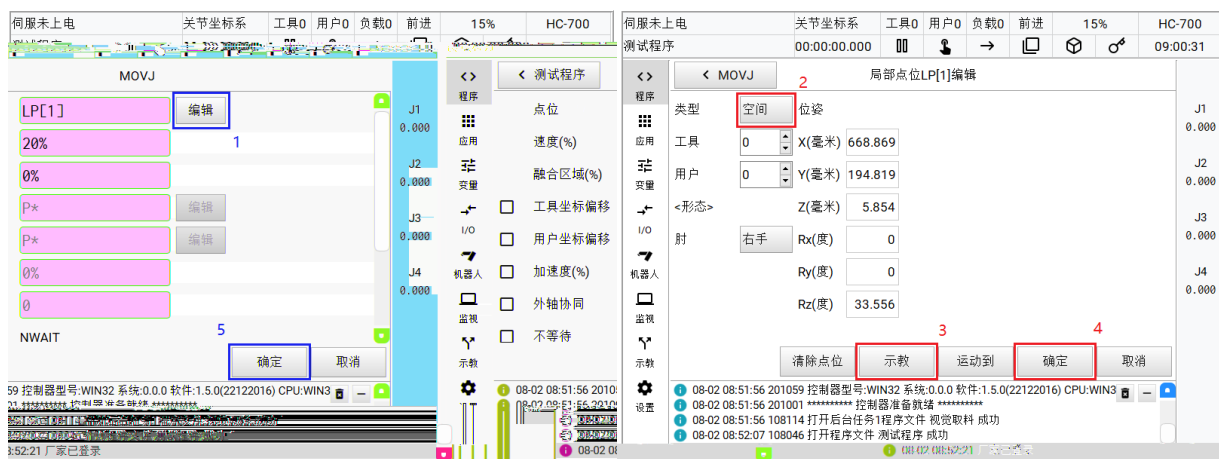
.

/

#



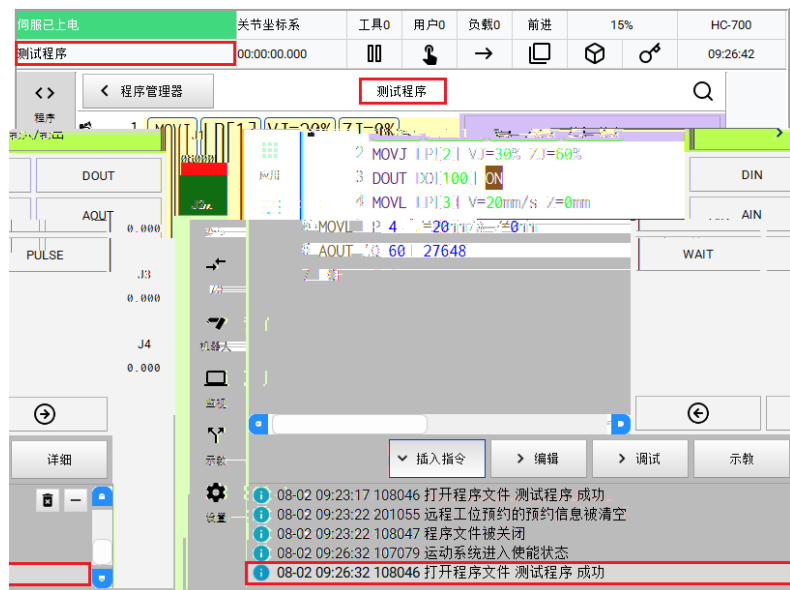
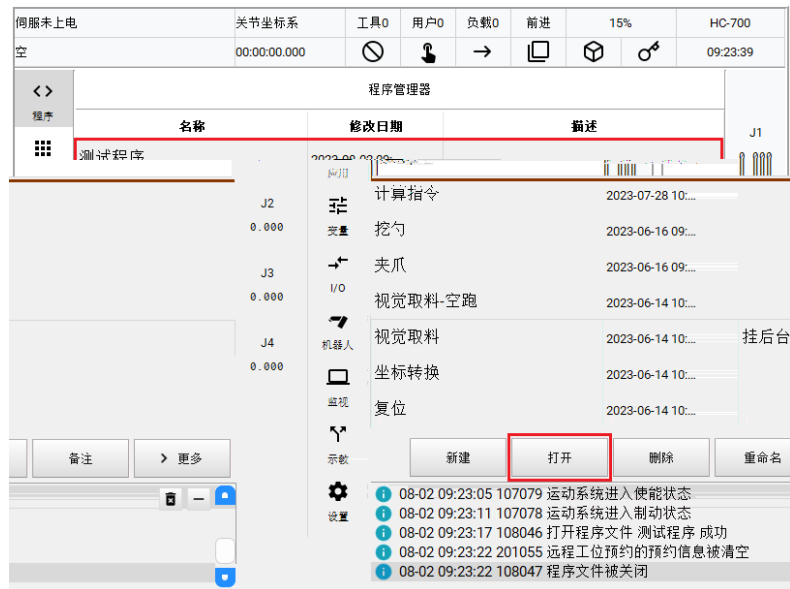


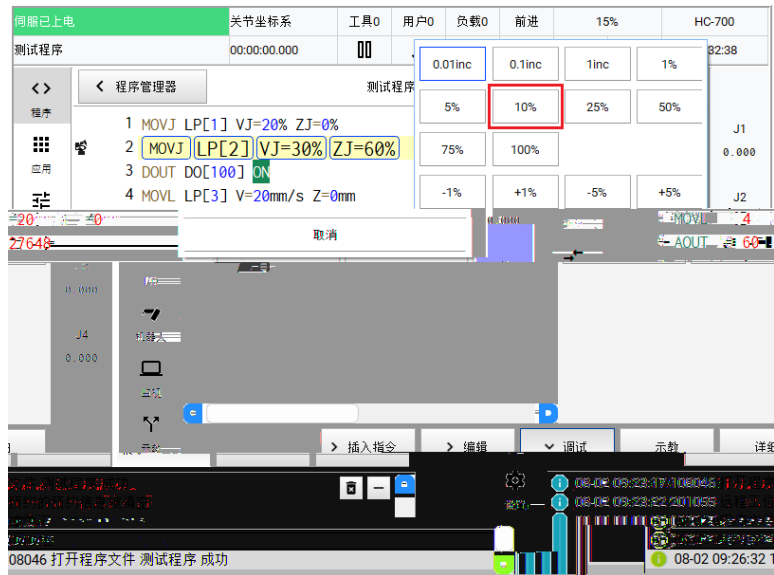
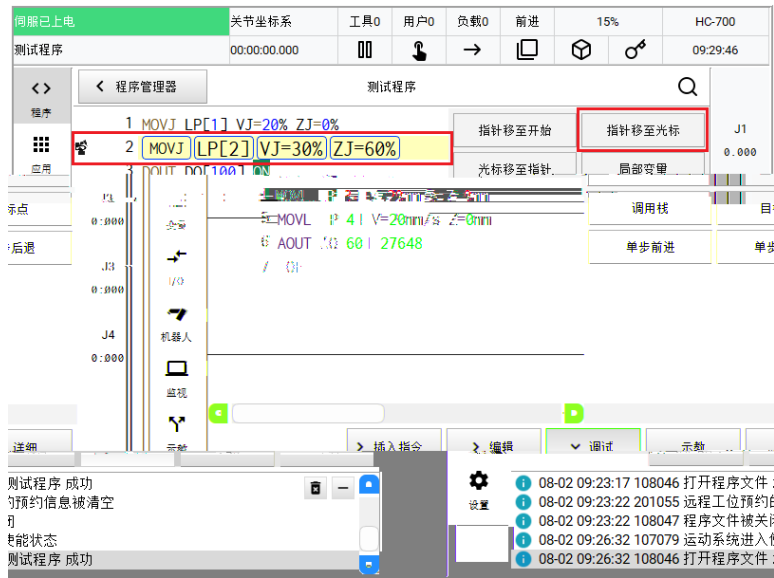


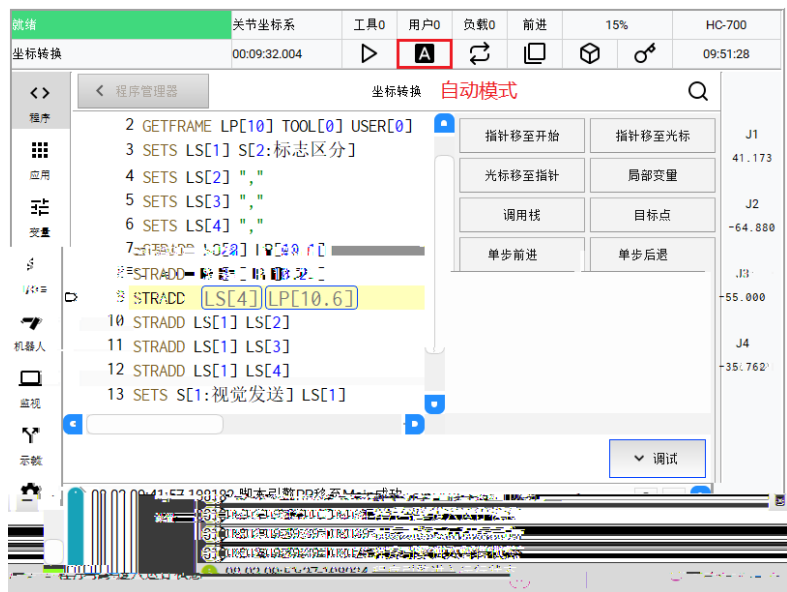
---











|      |              |     |     |     |    |     |          |
|------|--------------|-----|-----|-----|----|-----|----------|
| 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 |

