

# ( ABB维修解决 ) ABB机器人示教器报警驱动程序不同步故障修理检测

产品名称	( ABB维修解决 ) ABB机器人示教器报警驱动程序不同步故障修理检测
公司名称	上海耀宥电气有限公司
价格	999.00/台
规格参数	品牌:ABB 型号:ABB 产地:瑞士
公司地址	上海松江区佘山镇吉业路450号4号楼303
联系电话	021-57855250 18516586104

## 产品详情

( ABB维修解决 ) ABB机器人示教器报警驱动程序不同步故障修理检测

ABB机器人示教器显示屏显示不良维修、花屏维修、闪屏维修、竖线维修，摔破维修,2、ABB机器人示教器的按键失效维修或者不灵维修,3、ABB机器人示教器主板不工作或者IC烧坏维修4、ABB机器人示教器显示无背光维修,5、ABB机器人示教器急停按键失效或者不灵维修,6、ABB机器人示教器数据线不能通讯维修、通电、内部有断线维修7、ABB机器人示教器上电无显示维修8、ABB机器人示教器操作手柄卡死维修,失灵完全不能使用维修9、ABB机器人数据线不能通讯或不能通电维修，内部有断路故障维修10、ABB机器人示教器无法进入系统故障维修11、ABB机器人示教盒无法启动故障维修。

Kinematics Editor对话框中点击“ Create Toolframe ”命令按钮，弹出Create Toolframe对话框。在软件快捷工具条中选择“ Snap Pick Intent ”工具，然后点击Create Toolframe对话框Location后的小三角，在弹出的快捷菜单中选择“ Frame by 3 points ”，弹出Frame by 3 points对话框。在软件工作区中依次捕捉机器人J6轴法兰的圆心、法兰圆心下方的安装孔中心、法兰圆心右侧安装孔中心，点击OK按钮。在Create Toolframe对话框的Attach to Link后的输入框中点击，使其绿色高亮显示，然后点击左侧浏览树中的link6，点击OK按钮，机器人TCP坐标创建完成。 注：真实的项目中需要先在机器人上创建Base坐标系辅助坐标系与TCP坐标系辅助坐标系之后，再以这两个辅助坐标系为标准创建机器人Base坐标与TCP坐标。

15.此时机器人运动机构创建完成，关闭Kinematics

Editor对话框，然后点击右侧浏览树中的机器人IRB6670\_155\_285，点击上方的“ End Modeling ”命令按钮，结束并保存创建的机器人运动机构。

16.在Home菜单栏下，点击“ Robot Jog ”命令按钮，弹出Robot Jog对话框，同时软件工作区中机器人TCP坐标处出现可以拖动的坐标轴，对其进行拖动可以手动运行机器人。