

回收ABB机器人示教器 ABB机械手编程器

产品名称	回收ABB机器人示教器 ABB机械手编程器
公司名称	玉晟电子商行
价格	9755.00/件
规格参数	品牌:图尔克模块传感器 型号:图尔克流量传感器 产地:图尔克位移传感器
公司地址	深圳市福田区园岭街道园东社区园岭八街园岭新村92栋103
联系电话	13164738586 13164738586

产品详情

注：DeviceNet 总线默认 5根接线，一对电源线，一对 CAN+ CAN- ，一根（中间那根）屏蔽线

（1）ABB标准I/O板DSQC651

[DSQC651板](#)主要提供8个数字输入信号

、8个数字输出信号和2个模拟输出信号的处理。输入地址0~7，输出地址32~39.模拟输出AO1~A02，地址0~15,16~31.

ABB标准I/O板是挂在DeviceNet网络上的，所以要设定模块在网络中的地址。

1.如果有下图两个产品，已经完成了右边产品轨迹，左边产品估计一样，如何快速生成左边轨迹（左边产品可能有平移和旋转）。

2.完成右边轨迹示教Path_30，如上图。起点为Target_20。

3.完成左边起点的示教，为Target_ref_start,如下图。

注：如果左边产品轨迹有旋转，示教的[Target_ref_start](#)

相对于左边产品的姿态要和[Target_20](#)

相对于右边产品的姿态一致（此处左边产品旋转了30°，示教的角度z方向也旋转了30°）

4) 插入指令如下

```
MoveJ pHome,v1000,z100,tWeldGunWObj:=wobj0;//移动到Home位置
```

```
Path_30;//运行右边产品轨迹
```

```
MoveJpHome,v1000,z100,tWeldGunWObj:=wobj0;//回到Home
```

```
MoveJTarget_ref_start,v1000,fine,tWeldGunWObj:=wobj0;//走到左边产品起点
```

```
ConfJOff;//因为使用偏移，关闭轴配置监控，否则有可能使用原配置参数导致位置走不到而报错
```

```
ConfLOff;//因为使用偏移，关闭轴配置监控，否则有可能使用原配置参数导致位置走不到而报错
```

```
PDispOnRot,Target_20,tWeldGun;//设定当前位置和Target_20的偏差关系（包括平移和旋转），因为此时机器人停在Target_ref_start起点，即设定左边轨迹和右边轨迹的整体偏移关系。使用ot表示平移和旋转均计算。如果不使用ot，则只使用平移，旋转不计算
```

```
Path_30;//运行原有轨迹，此时轨迹参考坐标移动关系，机器人实际走左边产品轨迹
```

```
PDispOff;//轨迹完成，关闭平移关系
```