

# SIEMENS西门子黑龙江省双鸭山市（授权）电机一级代理商——西门子东北总代理

产品名称	SIEMENS西门子黑龙江省双鸭山市（授权）电机一级代理商——西门子东北总代理
公司名称	广东湘恒智能科技有限公司
价格	.00/件
规格参数	西门子总代理:PLC 西门子一级代:驱动 西门子代理商:伺服电机
公司地址	惠州大亚湾澳头石化大道中480号太东天地花园2栋二单元9层01号房
联系电话	15915421161 15903418770

## 产品详情

### 一．工具坐标系标定

#### 标定方法(方法说明)

1 TCP(默认)：方向与法兰末端一致。

2 TCP&Z：工具的Z方向需要标定确定。

3 TCP&Z,X：工具的Z，X方向需要标定确定。

(以上均由4点法标定出TCP到法兰中心的位置)

#### 1.1 工具标定

这里以TCP（默认方向）的4点法标定为例。

1) .在桌面点击“工具坐标系”的图标，计入工具标定设置界面。

(1) 所有已定义的工具坐标系名称列表。

(2) 手动标定的方法，包括TCP(默认)，TCP&Z以及TCP&Z,X三种方法。

(3) 标定TCP点位置的点数设置，至少4点，最多6点。

2).在工具设置界面点击“标定”按钮，进入标定界面，显示需要标定的第一点。

(1) 移动机器人将工具末端对准参考尖点。

(2) 点击“示教”按钮，将当前机器人位置记录。

(3) 示教完当前位置，点击右箭头图标标定下一个点。

(4) 若未标定完成，需要结束标定过程，点击“返回”按钮，返回设置界面。

3).标定第二点界面。后续标定TCP点位置所需要点的过程与其一致，但是每一个记录点的机器人姿态变化尽量大一些。

(1) 改变机器人姿态，移动机器人，以不同方向将工具末端对准参考尖点。

(2) 点击“示教”按钮，将当前机器人位置记录。

(3) 示教完当前位置，点击右箭头图标标定下一个点，点击左箭头图标可查看上一点。

4).当四点标定完成后，会出现“计算”按钮。

5).点击“计算”按钮，会进入最终的计算结果显示界面。

(1) 点击“保存”按钮，将当前计算结果保存到指定的工具中。

(2) 点击“激活”按钮，将当前的工具设为已激活的工具。

(3) 点击“返回”按钮，可返回设置界面。

若选择的不是TCP（默认方向），则需要手动标定工具的Z方向或者X方向，以下以TCP&Z, X方法（4点）为例。

1).前四点的标定过程与TCP（默认方向）方法过程一样。

当标定完成前四点后，“计算”按钮不会出现。点击右箭头，进入工具方向的标定。

2).标定工具坐标系的Z方向。

(1) 保持机器人姿态不变，移动机器人远离参考尖点（如图所示），该方向作为工具坐标系的Z方向。

(2) 点击“示教”按钮，将当前机器人位置记录。

(3) 示教完当前位置，点击右箭头图标标定下一个点，点击左箭头图标可查看上一点。

3). 标定工具坐标系的X方向。

- (1) 保持机器人姿态不变，移动机器人远离参考尖点（如图所示），该方向作为工具坐标系的X方向。
- (2) 点击“示教”按钮，将当前机器人位置记录。
- (3) 示教完当前位置，点击左箭头图标可查看上一点，点击“计算”按钮显示最终结果。
- 4).点击“计算”按钮，会进入最终的计算结果显示界面。

- (1) 点击“保存”按钮，将当前计算结果保存到指定的工具中。
- (2) 点击“激活”按钮，将当前的工具设为已激活的工具。
- (3) 点击“返回”按钮，可返回设置界面。

## 1.2 修改工具

- 1).工具标定的设置界面，点击“修改”按钮，进入工具的编辑界面。
- 2).在工具编辑界面输入参数并保存

- (1) 在白色的编辑框中输入工具坐标系的数值。
- (2) 点击“保存”按钮，将当前计算结果保存到指定的工具中。
- (3) 点击“激活”按钮，将当前工具设为已激活的工具。
- (4) 点击“返回”按钮，结束编辑，返回设置界面。

在机器人运行过程中，保存和激活的操作是不允许的，并出现如图提示。

—THE END—