

# SIEMENS西门子黑龙江省佳木斯市（授权）电机一级代理商——西门子东北总代理

产品名称	SIEMENS西门子黑龙江省佳木斯市（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

- (1) 连续点动是长按“-”、“+”按键使机器人运动；
- (2) 增量点动需设置步进长度，之后点按“-”、“+”按键使机器人进行增量式运动。

### 2 坐标系统介绍

坐标系是一种位置指标系统，其作用是确定工业机器人处于空间中的位置及其姿态。

C30 操作系统根据不同的参考对象，使用以下四种坐标系：

- (1) 工业机器人-关节坐标系；
- (2) 工业机器人-笛卡尔坐标系；
- (3) 工业机器人-工具坐标系；
- (4) 工业机器人-用户坐标系。

#### (1)工业机器人-关节坐标系

关节坐标系是设定在工业机器人关节中的坐标系。在关节坐标系中，工业机器人的位置和姿态以各个关节底座侧的原点角度为基准，关节坐标系中的数值即为关节正负方向转动的角度值。

## (2)工业机器人-笛卡尔坐标系

笛卡尔坐标系中的工业机器人的位置和姿态，通过从空间上的直角坐标系原点到工具侧的直角坐标系原点（工具中心点）的坐标值  $x$ 、 $y$ 、 $z$  和空间上的直角坐标系的相对  $X$  轴、 $Y$  轴、 $Z$  轴周围的工具侧的直角坐标系的回转角  $w$ 、 $p$ 、 $r$  予以定义。

## (3)工业机器人-工具坐标系

工具坐标系,即安装在机器人末端的工具坐标系,原点及方向都是随着末端位置与角度不断变化的,该坐标系实际是由直角坐标系通过旋转和位移变换得出。

## (4)工业机器人-用户坐标系

用户坐标系即用户自定义坐标系,是用户对每个作业空间进行定义的直角坐标系，该坐标系实际是对基础坐标系通过轴向偏转角度变换得出。

## 3 点动操作注意事项

- (1) 操作者须站立于机器人运行的最大范围之外；
- (2) 操作者保持从正面观察机器人，确保发生紧急情况时有安全退路；
- (3) 确保机器人辐射范围内没有人员；
- (4) 查看机器人有无报警，如有报警请先清除后运行；
- (5) 查看机器人机械零位是否与示教器各轴位置相吻合；
- (6) 上伺服前确认点动全局速度，确认当前所选的坐标系。

## 4 开始点动操作

C30 操作系统以管理员身份登陆后，点击菜单栏‘监控’->‘位置’，在跳转出的界面中（如下图）即可进行以下的点动操作。

点击示教器面板上的按键（如下图）可进行坐标系类型切换。切换顺序依次为关节坐标系->笛卡尔坐标系->工具坐标系->用户坐标系，切换结果显示于示教器状态栏位置（如下图）。

—THE END—