
• • • •





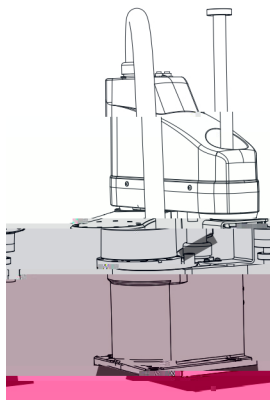
-
-
-
-
-
-



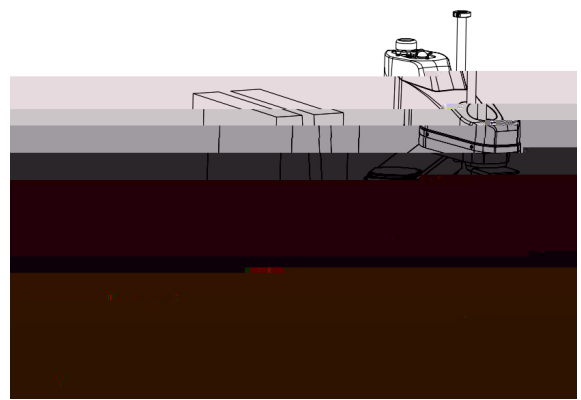




2



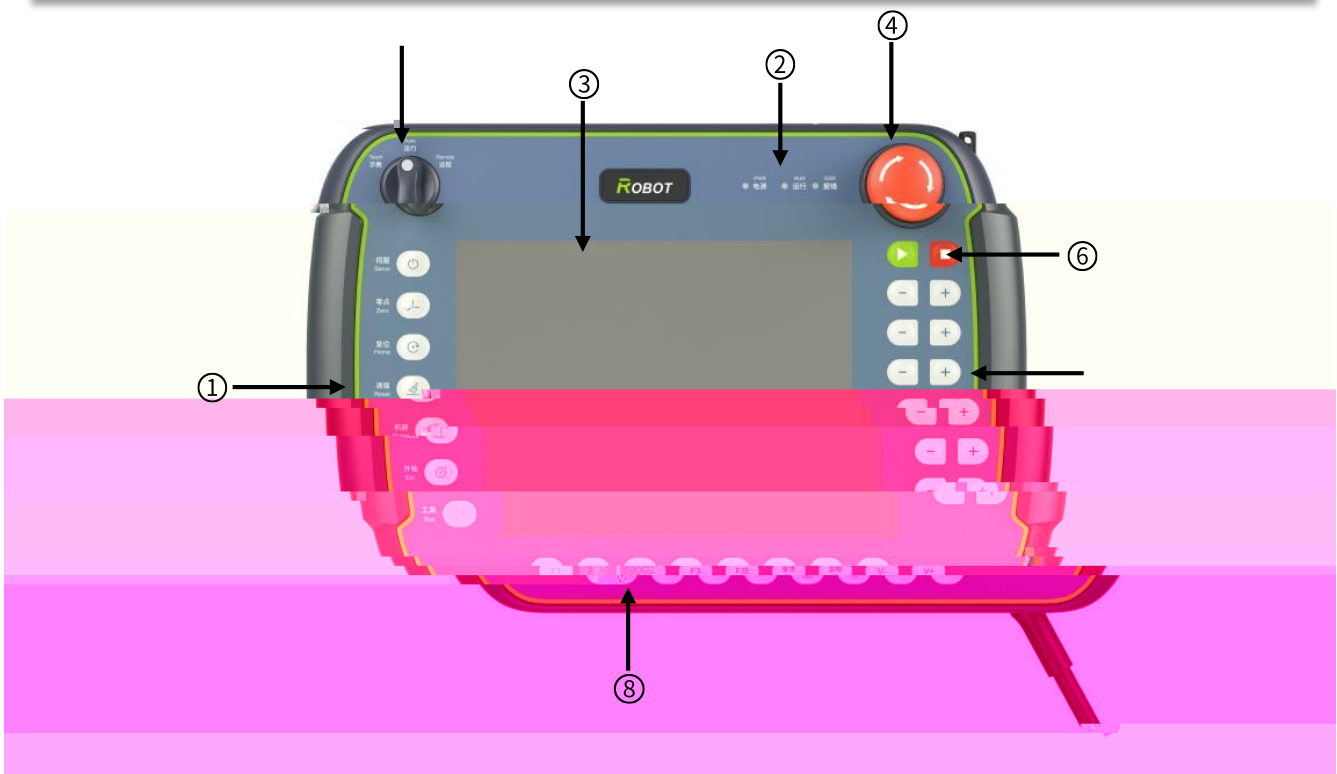
3.1-1



3.1-2

3



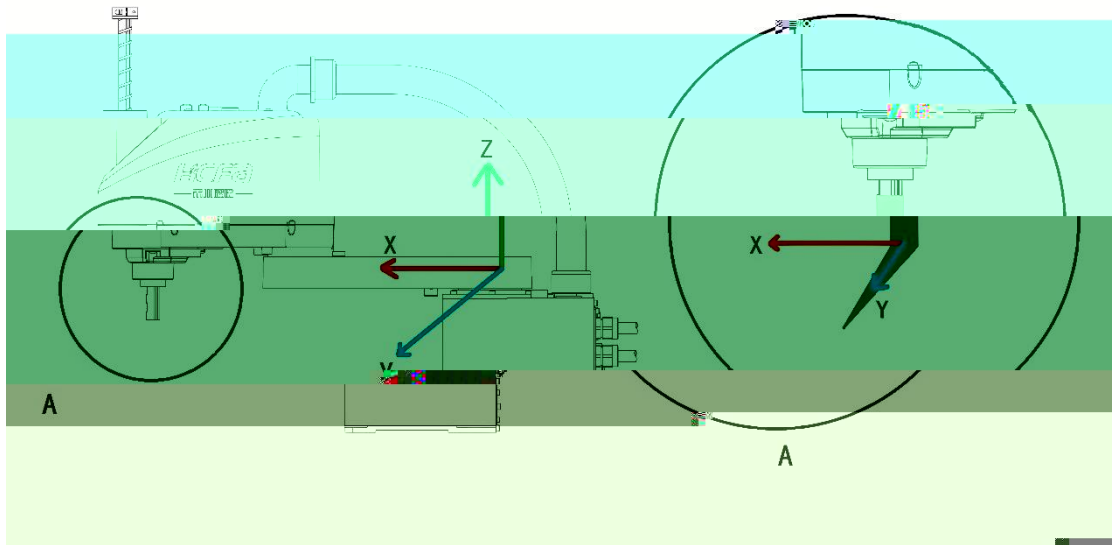
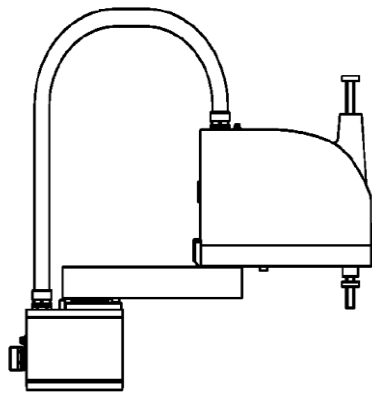












机器人

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

零点与Home点

10

0, 0, 0

标定

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

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

描述

J1
0.000

J2
0.000

J3
0.000

J4
0.000

程序

应用

变量

I/O

机器人

监视

示教

设置

机器人

用户坐标

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)

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

备注

标定

22122016) CPU:WIN32

编辑

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

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

机器人

用户坐标

工具坐标

用户坐标

负载

机械臂

外轴

基座轴

运动配置

#

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

J1
0.000

J2
0.000

J3
0.000

J4
0.000

程序

应用

变量

I/O

机器人

监视

示教

设置

编辑

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

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

i o p q w e r t y u

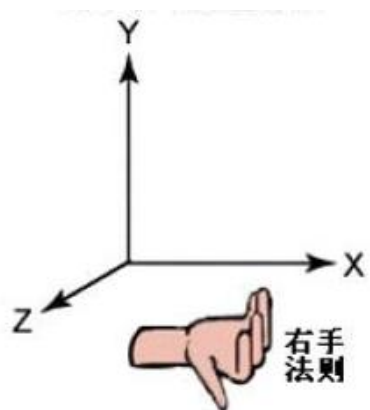
k l x a s d f g h j

m . / # x f v b n

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

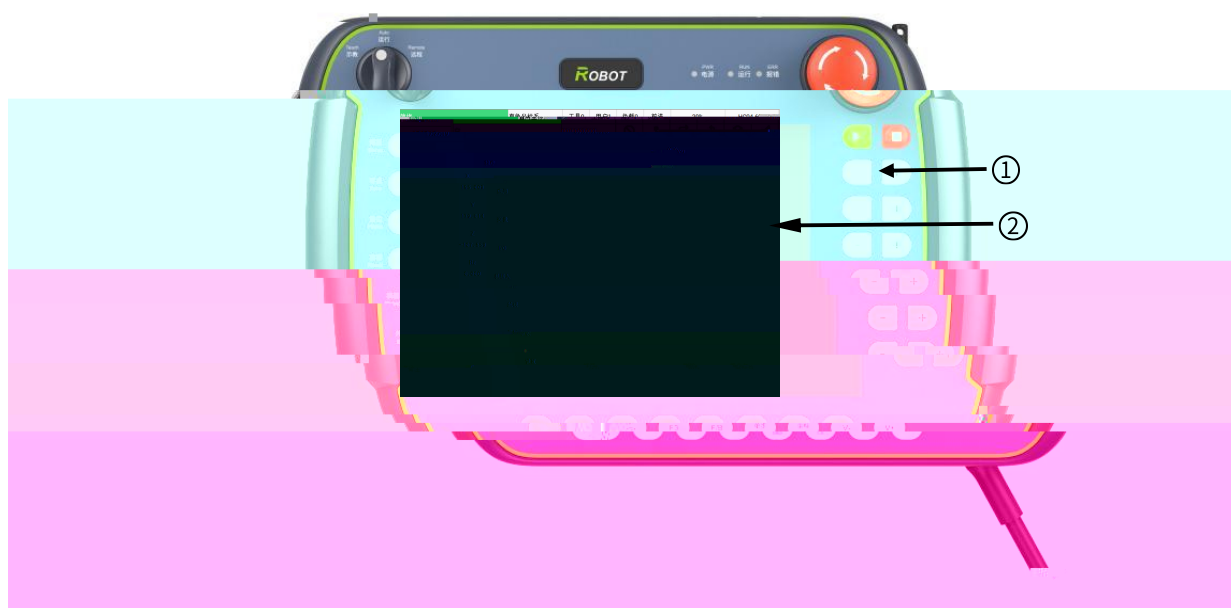
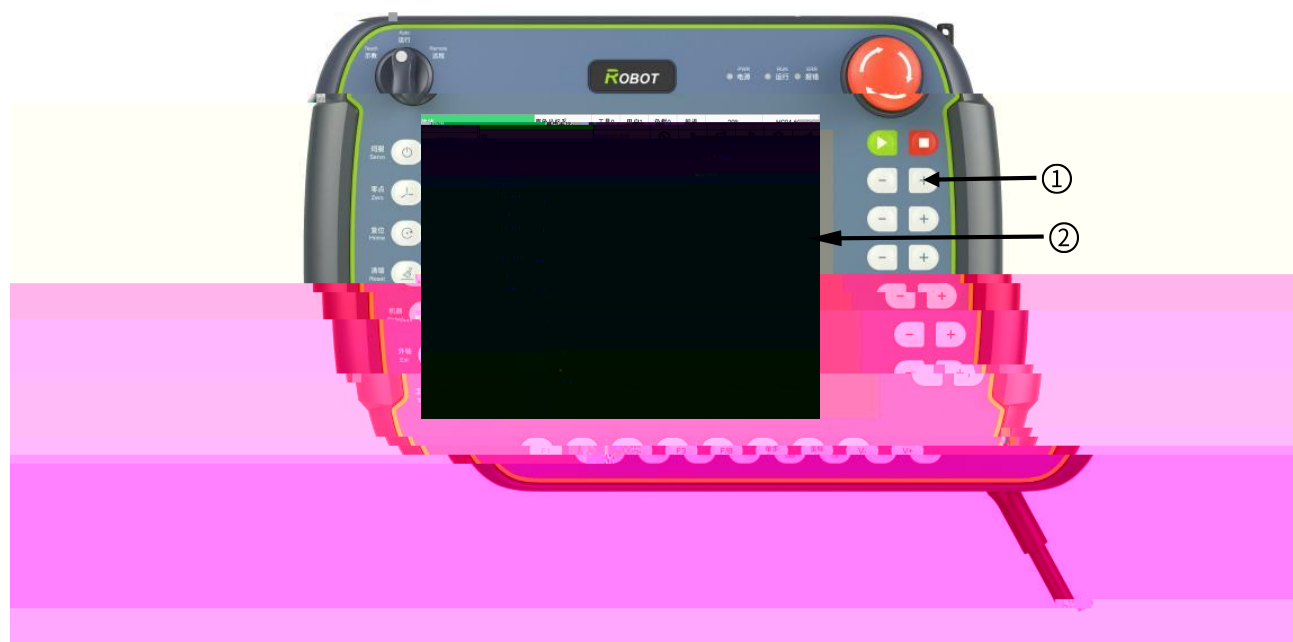
J3

-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

J4

0.705

机器人

视觉

示教

设置

工具坐标系

程序管理器

用户坐标系

用户权限

名称	修改日期	描述
计算指令	2023-07-28 10:...	
20230616	2023-06-16 17:...	
挖勺	2023-06-16 09:...	
夹爪	2023-06-16 09:...	
视觉取料-空跑	2023-06-14 10:...	
视觉取料	2023-06-14 10:...	挂后台
复位	2023-06-14 10:...	
700W	2023-06-14 10:...	

新建

打开

删除

重命名

备注

> 更多

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 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

J4

0.705

机器人

< 程序管理器

新建程序

程序名称

测试程序

描述

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

”

,

_

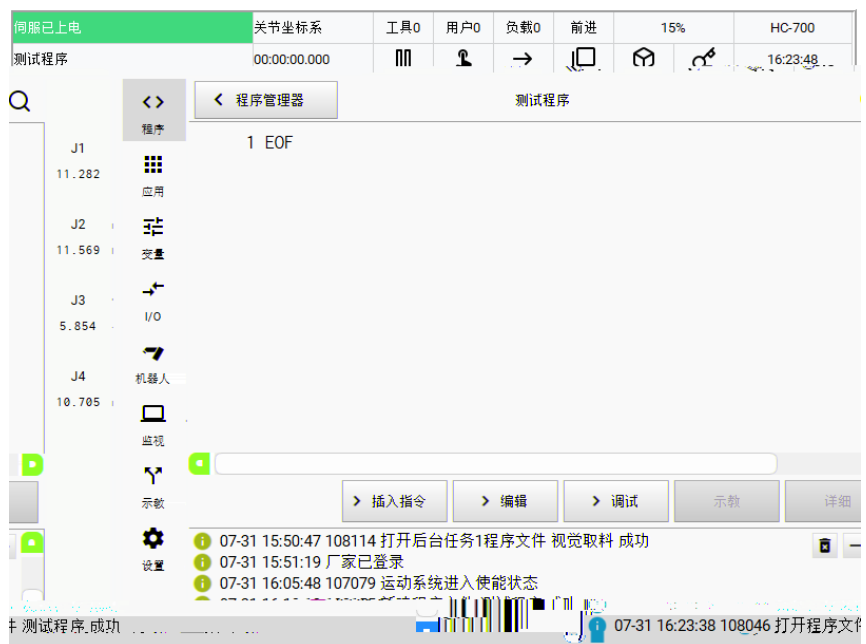
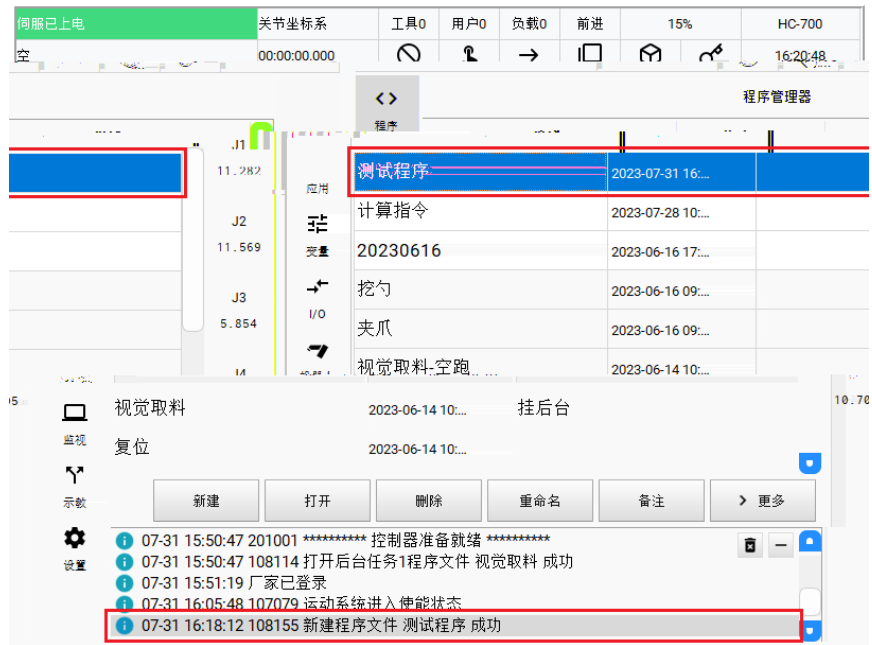
.

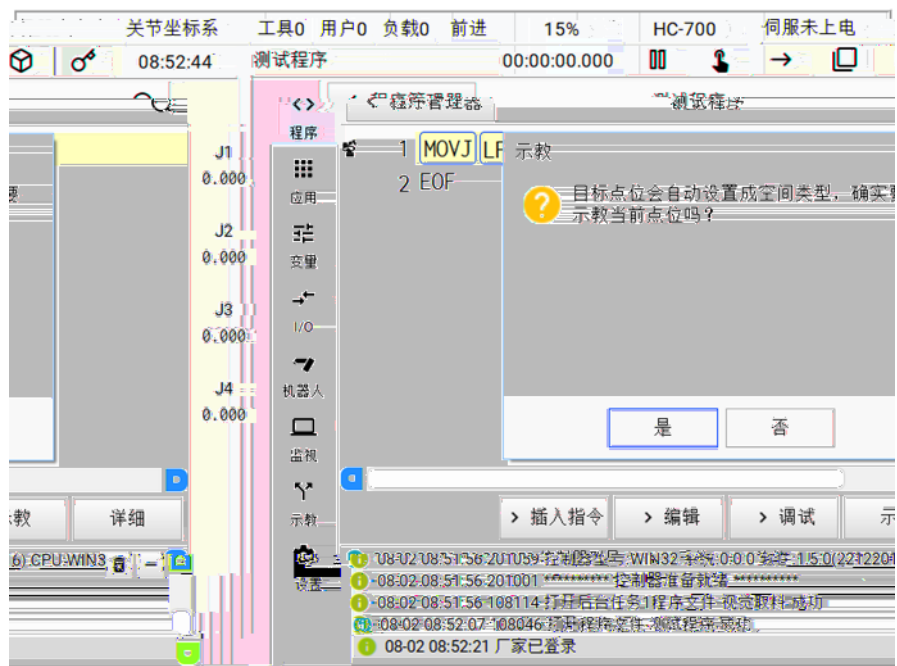
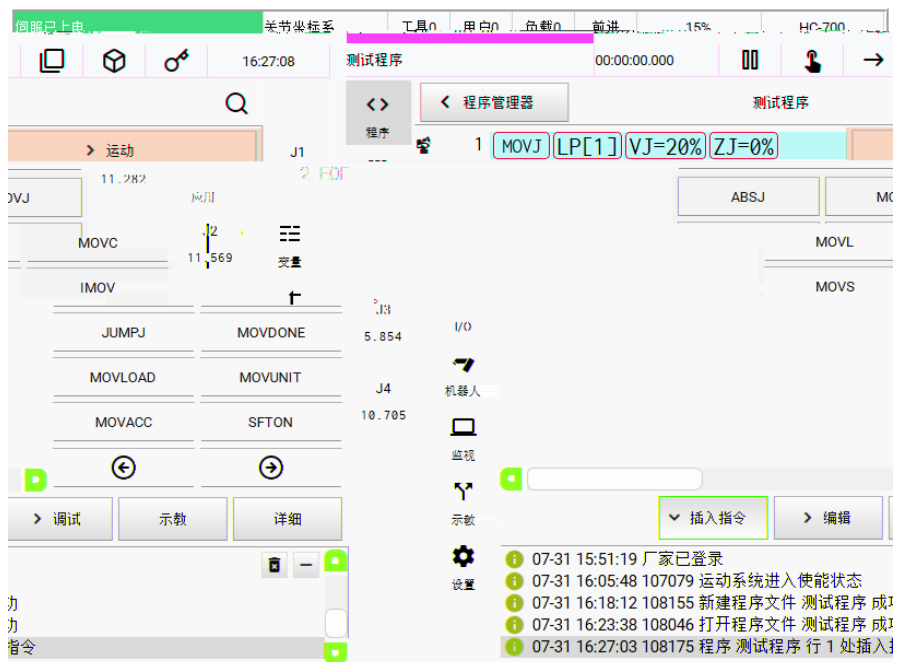
/

#

↵





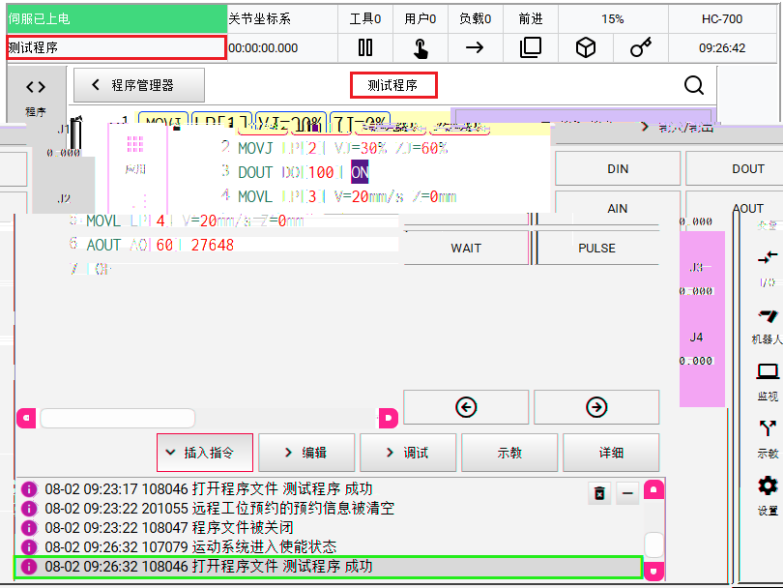


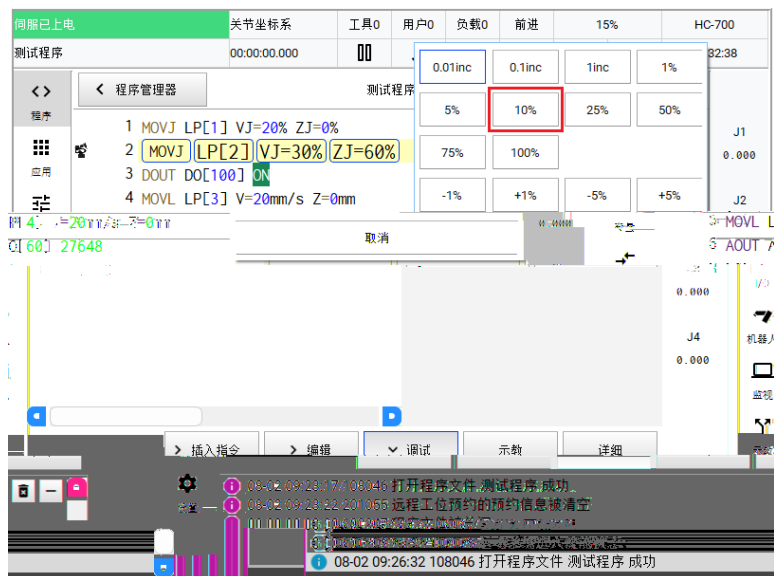
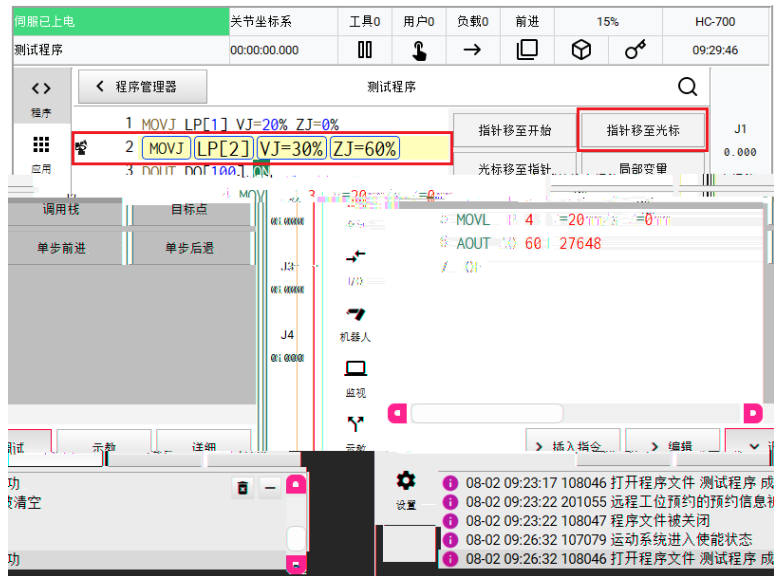
➤

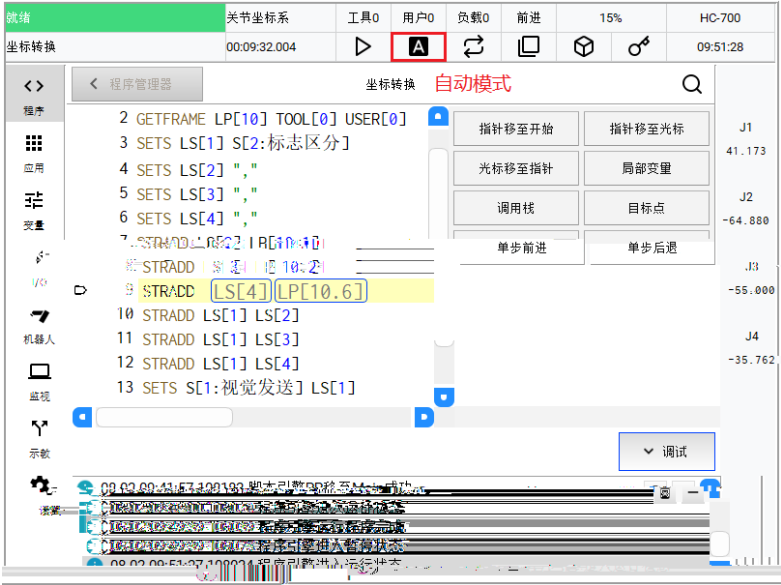




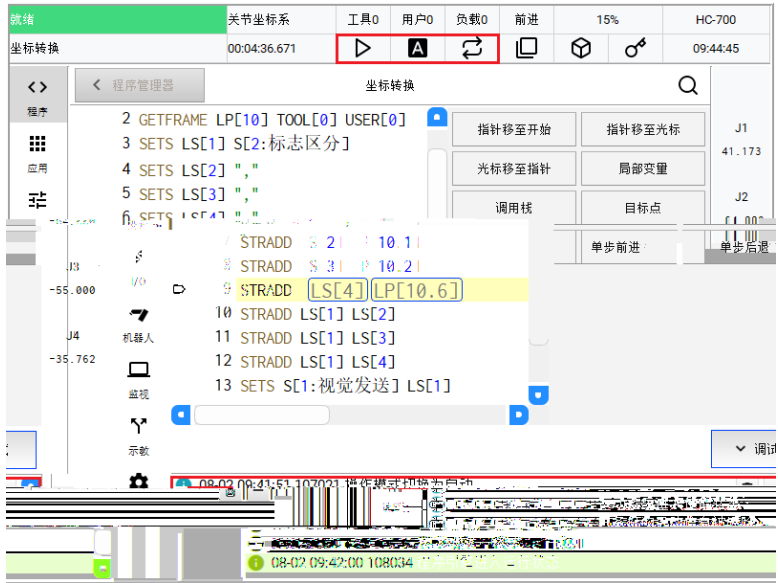








就绪	关节坐标系	工具0	用户0	负载0	前进	15%	HC-700
坐标转换	00:07:17.578						09:47:26



就绪

坐标转换

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

坐标转换

00:00:05.941

▶

⏮

⏪

⏩

⏭

🔍

09:39:52

<>

< 程序管理器

坐标转换

🔍

预览

3 SETS [LS[1] [S[2:标志区分]

4 SETS [S[2] [S[3:标志区分]

目标点

单步后退

J2

J3

J4

35.763

调试

指针移至开始

指针移至光标

光标移至指针

局部变量

调用栈

单步前进

1 SETS [S[4] [S[5:标志区分]

7 STRADD [S[2] [P[10.1]

8 STRADD [S[3] [P[10.2]

9 STRADD [S[4] [P[10.6]

10 STRADD [S[1] [S[2]

11 STRADD [S[1] [S[3]

12 STRADD [S[1] [S[4]

13 SETS [S[1]视觉发送 [S[1]

14 EOF

监视

示教

设置

08-02 09:39:41 201055 远程工位预约的预约信息被清空

08-02 09:39:41 107257 已备份的运动信息被清除

08-02 09:39:41 108047 程序文件被关闭

08-02 09:39:43 108046 打开程序文件 坐标转换 成功

08-02 09:39:46 108034 程序引擎进入运行状态



hCF



HCFA



ATC