

C R A 器人A



• • • •

|--|

-





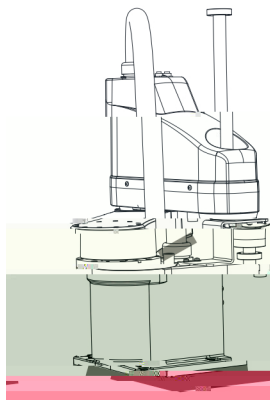
-
-
-
-
-
-



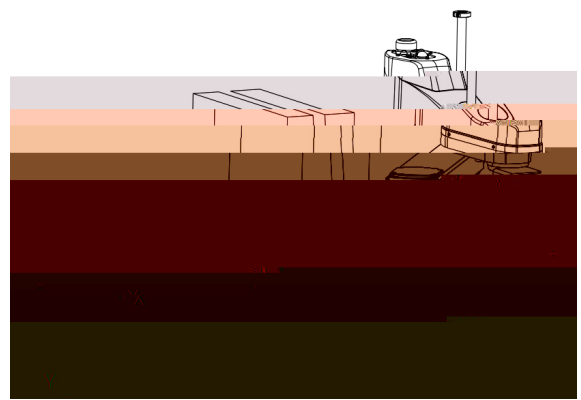




2



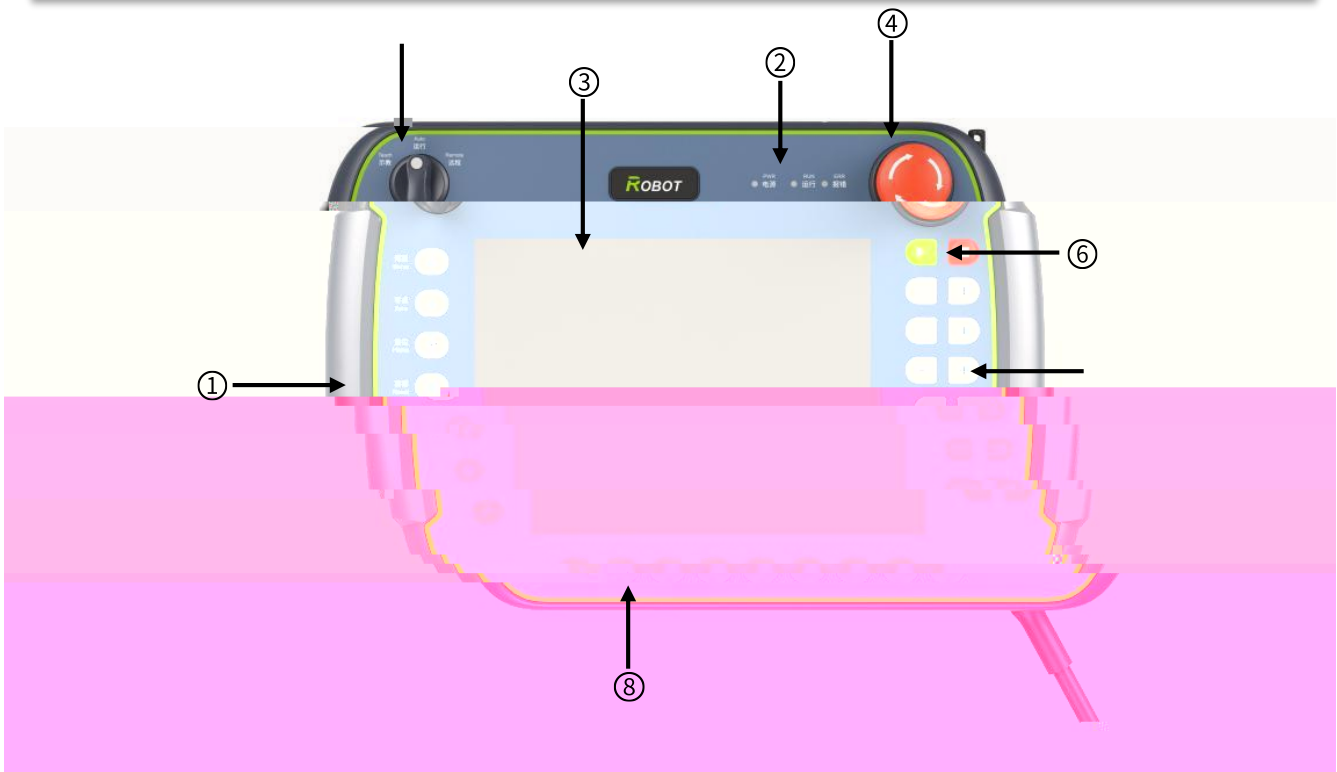
3.1-1



2

3



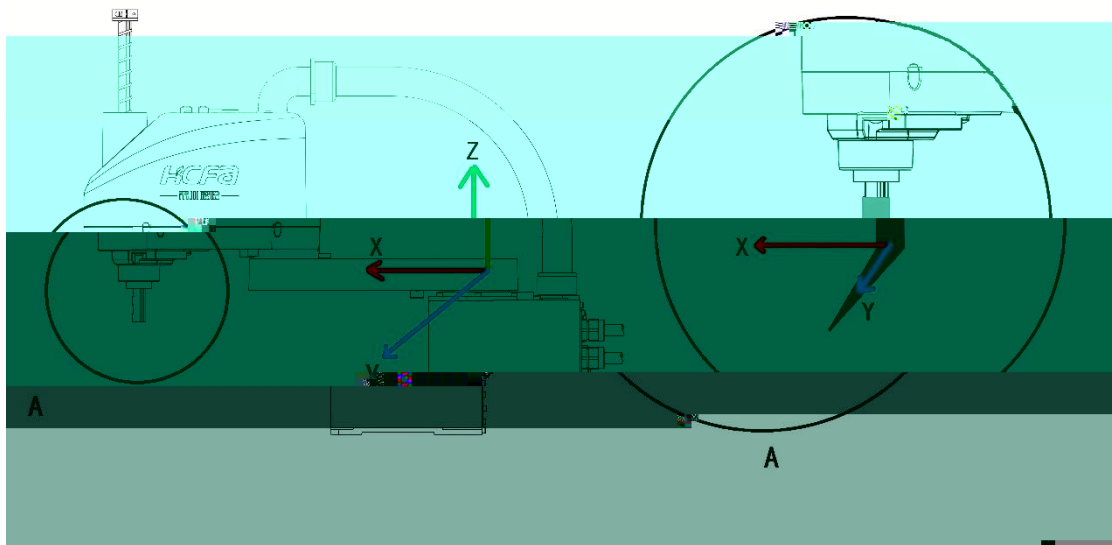
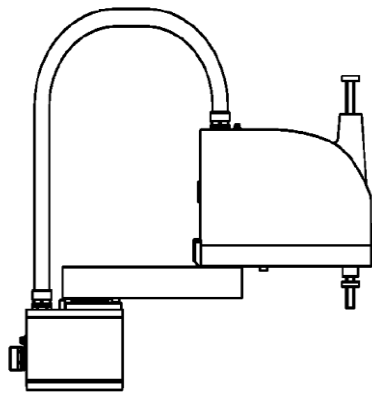












机器人

工具坐标

工具坐标	#	TCP位置(毫米)	描述
用户坐标	1	0, 0, 0	
负载	2	0, 0, 0	
机械臂	3	0, 0, 0	
外轴	4	0, 0, 0	
基座轴	5	0, 0, 0	
	6	0, 0, 0	
	7	0, 0, 0	

运动配置

零点与Home点

干涉区域

编辑

备注

4点标定法

标定

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	#	TCP位置(毫米)	描述
用户坐标	1	0, 0, 0	
负载	2	0, 0, 0	
机械臂	3	0, 0, 0	
外轴	4	0, 0, 0	
基座轴	5	0, 0, 0	
运动配置	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

”

,

⌵

.

/

#

⬅





#	原点位置(毫米)	描述
1	0, 0, 0	
2	0, 0, 0	
3	0, 0, 0	

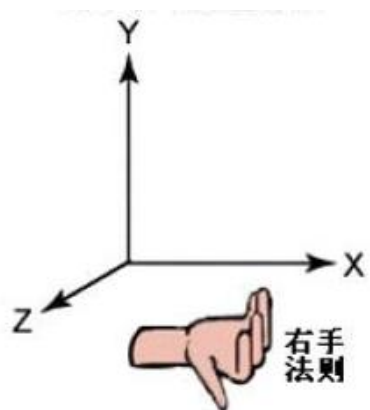
The interface also displays a list of coordinate systems on the right:

- J1: 0.000
- J2: 0.000
- J3: 0.000
- J4: 0.000

Below the coordinate system list, the '用户坐标' (User Coordinate) is selected, and the '原点位置' (Origin Position) is shown as 0, 0, 0. The '运动配置' (Motion Configuration) section is also visible at the bottom.









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

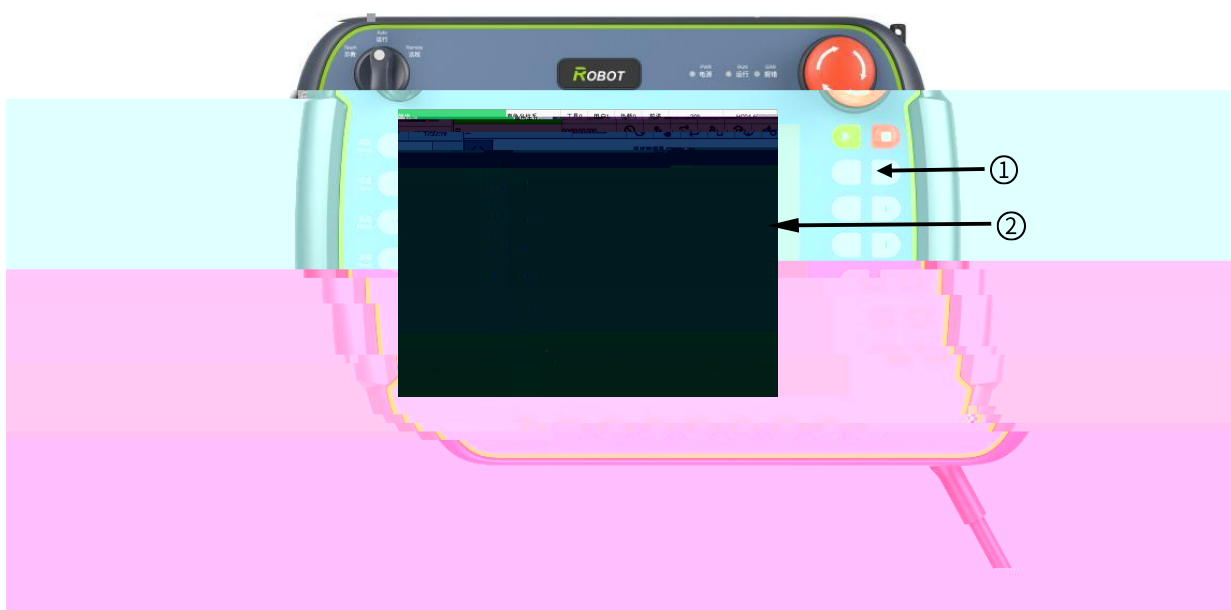
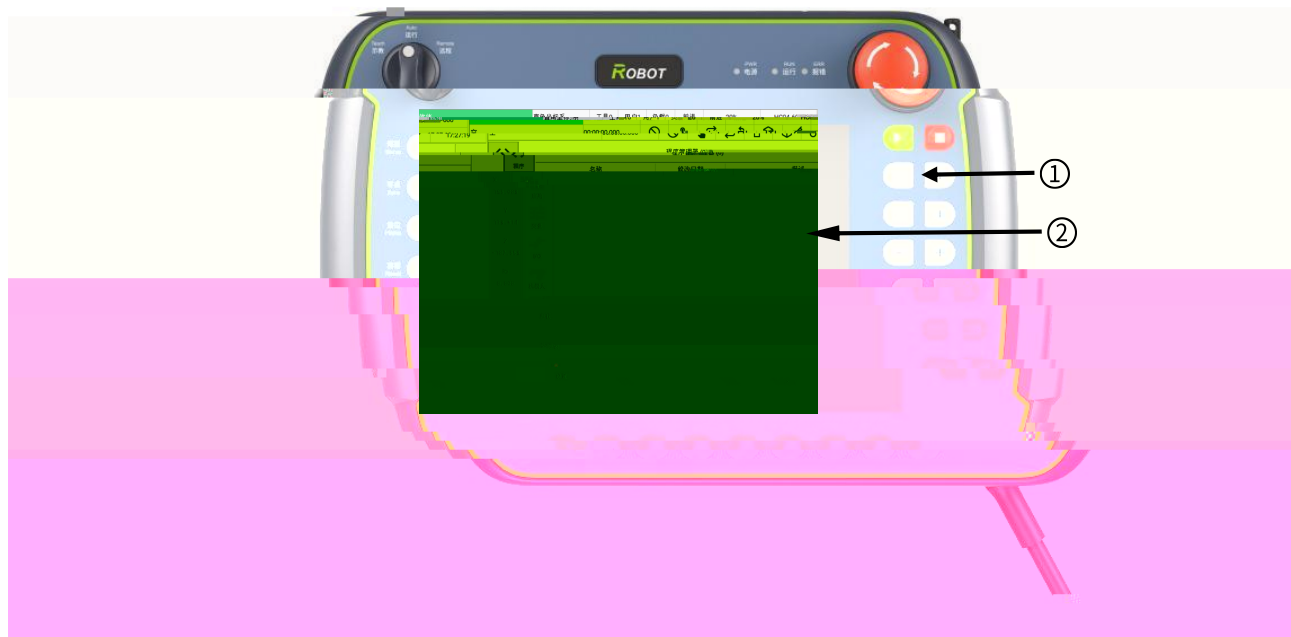
J3

-63.284

J4

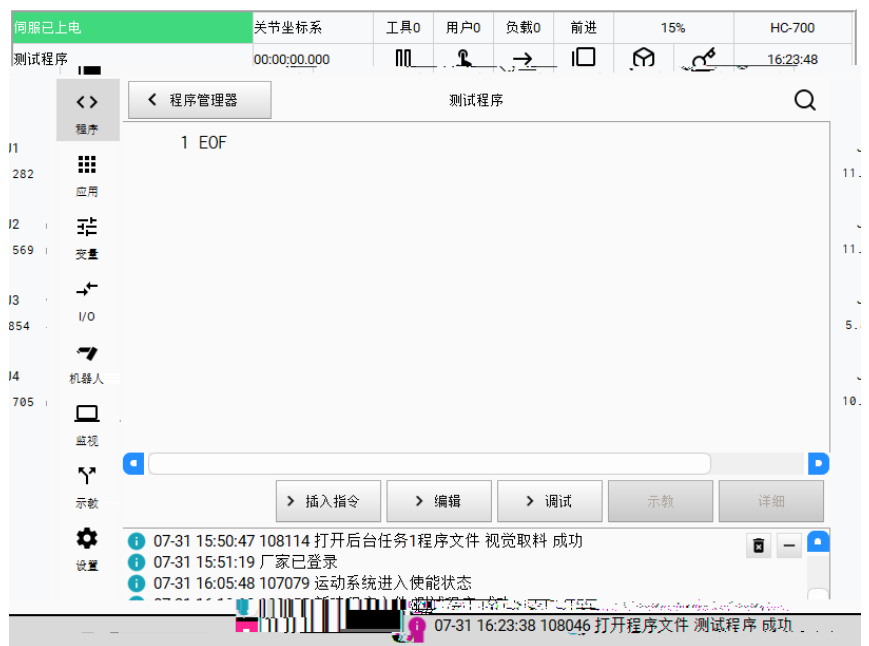
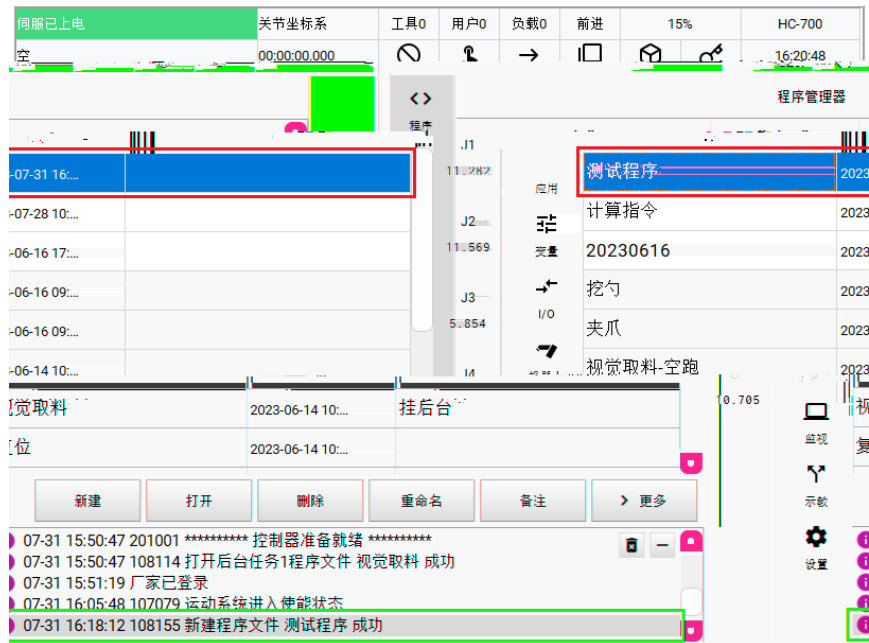
300.620

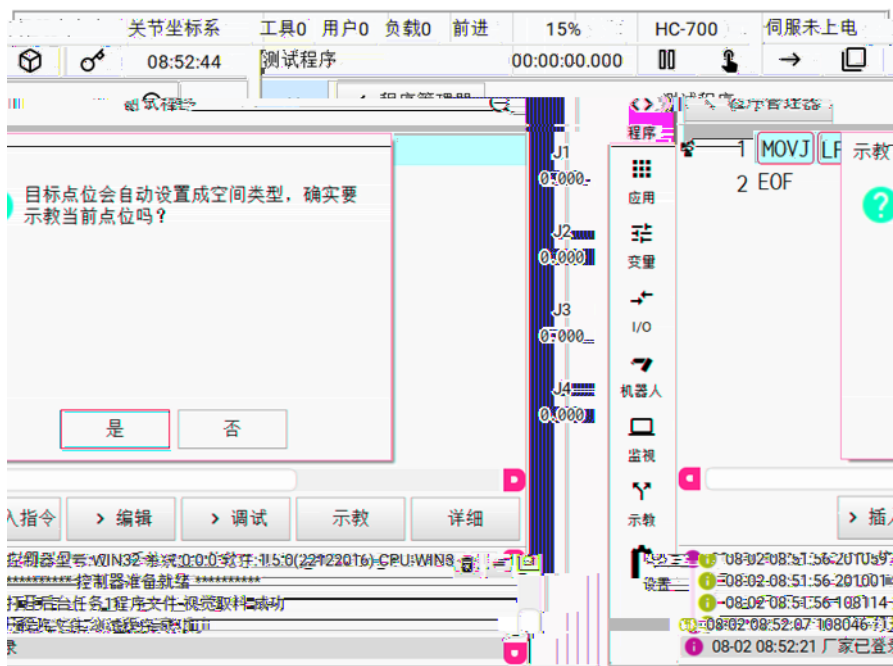
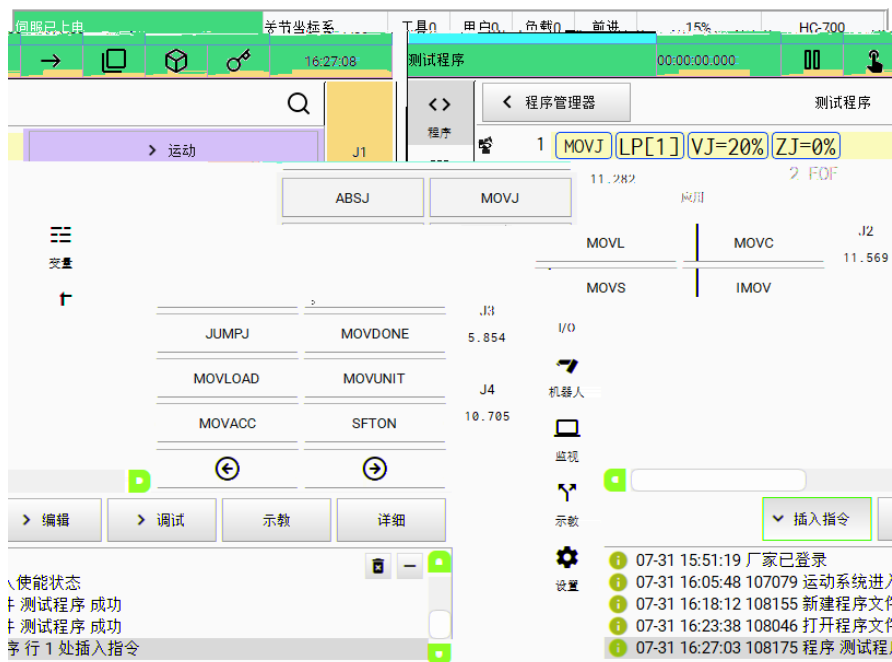


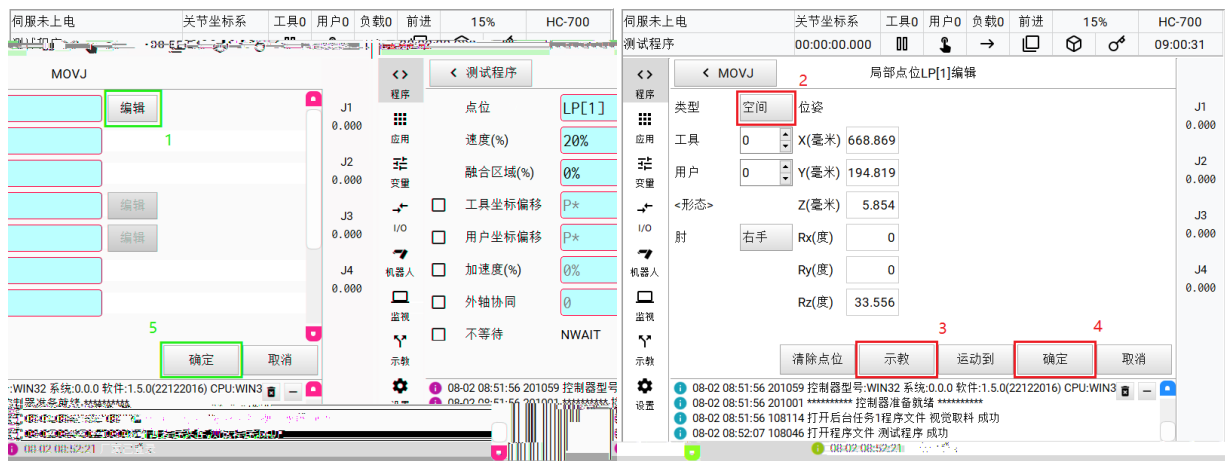
















伺服未上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

空

00:00:00.000

09:23:39

<>

程序管理器

J1

0.000

名称	修改日期	描述
测试程序	2023-06-14 10:...	
2023-07-28 10:...		J2 计算指令
2023-06-16 09:...		0.000 挖勺
2023-06-16 09:...		J3 夹爪
2023-06-14 10:...		0.000 I/O 视觉取料-空跑
2023-06-14 10:...		J4 视觉取料
2023-06-14 10:...		0.000 机器人 坐标转换
2023-06-14 10:...		监视 复位

打开

删除

重命名

备注

> 更多

应用

计算指令

挖勺

夹爪

视觉取料-空跑

视觉取料

坐标转换

复位

新建

079 运动系统进入使能状态

078 运动系统进入制动状态

046 打开程序文件 测试程序 成功

055 远程工位预约的预约信息被清空

047 程序文件被关闭

08-02 09:23:05 1070

08-02 09:23:11 1070

08-02 09:23:17 1080

08-02 09:23:22 2010

08-02 09:23:22 1080

伺服已上电

关节坐标系

工具0

用户0

负载0

前进

15%

HC-700

测试程序

00:00:00.000

09:26:42

<>

程序管理器

测试程序

Q

程序

DOUT

AOUT

WAIT

PULSE

J2

J3

J4

机器人

监视

示教

详细

插入指令

编辑

调试

2 MOVJ [1][2] VJ=30% ZJ=60%

3 DOUT DO1 100 ON

4 MOVL LIP[3] V=20mm/s Z=0mm

5 MOVL L4 V=20mm/s Z=0mm

6 AOUT AO 60 27648

7 GH

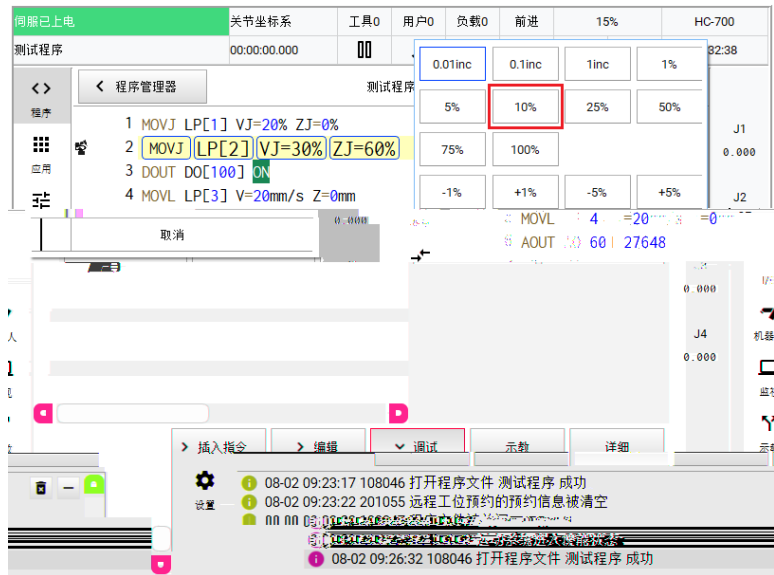
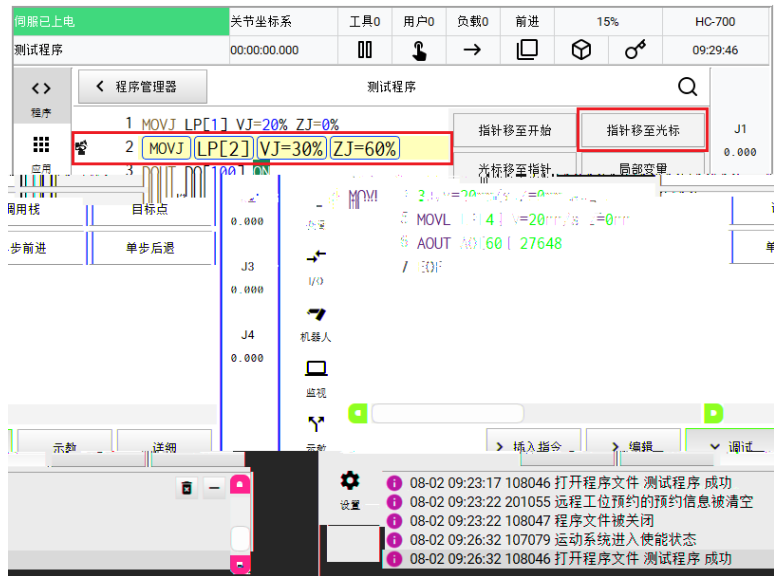
08-02 09:23:17 108046 打开程序文件 测试程序 成功

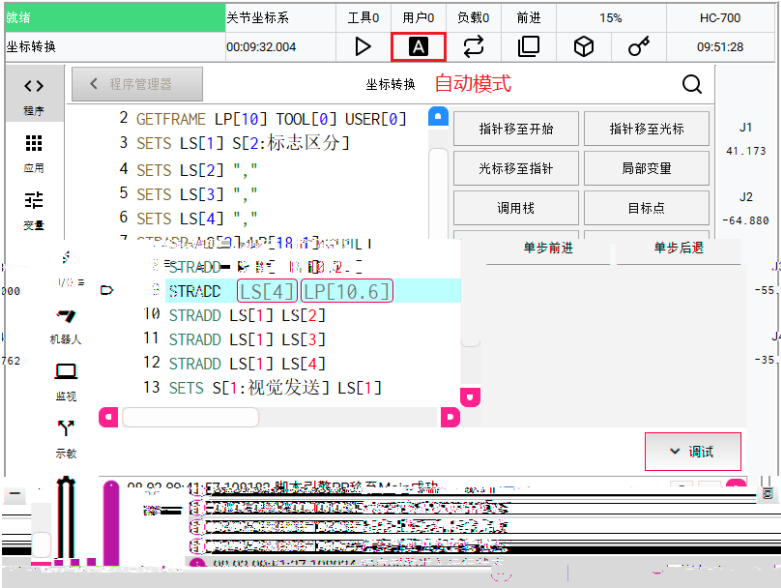
08-02 09:23:22 201055 远程工位预约的预约信息被清空

08-02 09:23:22 108047 程序文件被关闭

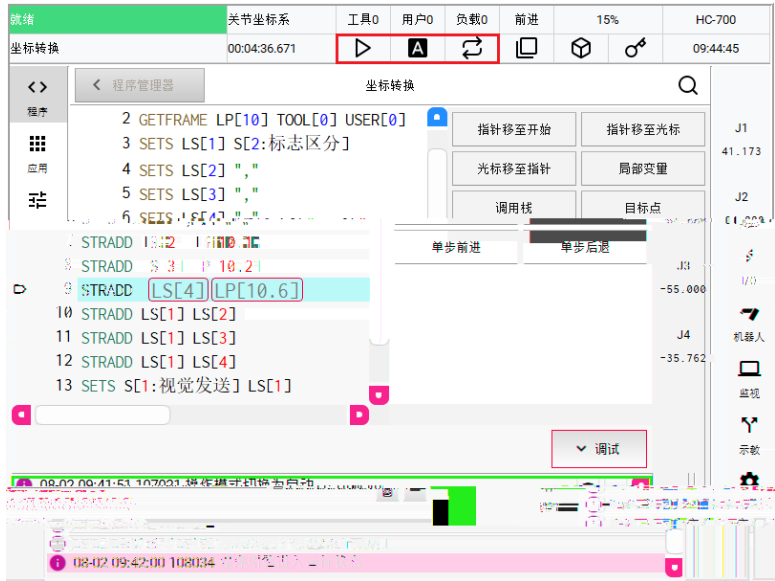
08-02 09:26:32 107079 运动系统进入使能状态

08-02 09:26:32 108046 打开程序文件 测试程序 成功





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





hCF



HCFA



ATC

份 公司

9

发中

299

☎ 400

-400-012-6969

址-www.hcfa.cn