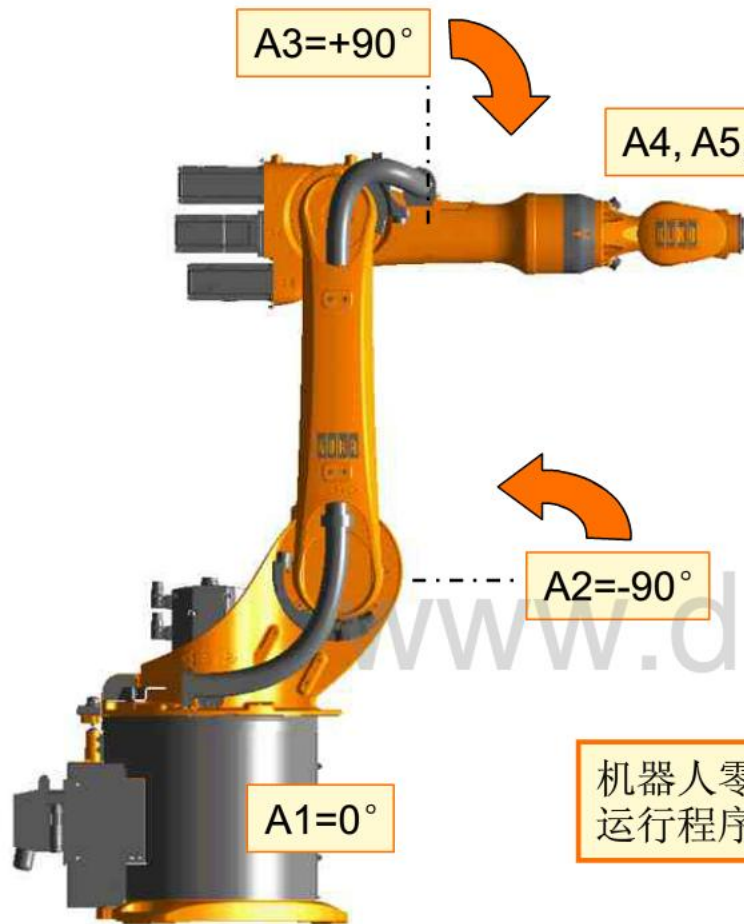




- 进行零位校正时, 机器人各轴会移动至目标位置, 这个位置被称为**机械零位**.
- 当机器人到达机械零位后, 各轴当前的编码器绝对位置值会被保存下来

机器人零位校正后, 可以用直角坐标系移动机器人或运行程序; 同时机器人也知道软限位的位置.

- 为了让机器人能够精确到达机械零点, 我们需要使用千分尺或者 电子测量器 (EMT).



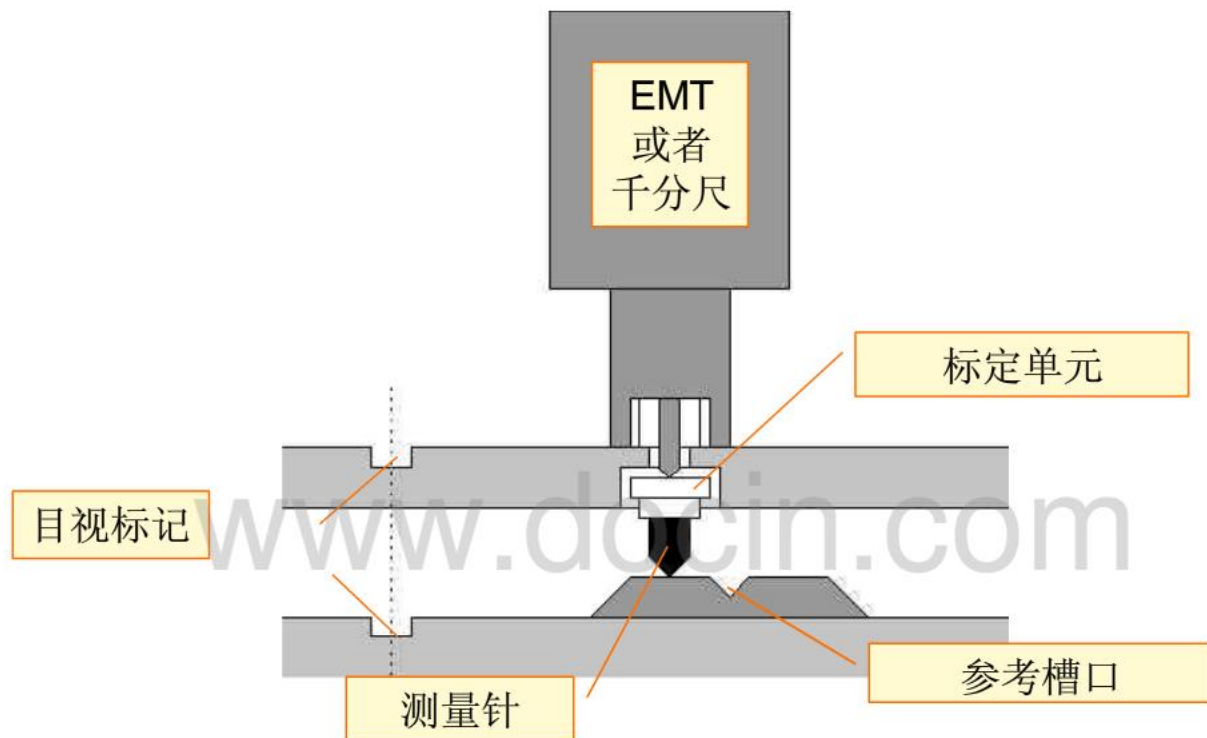
电子测量器 (EMT)

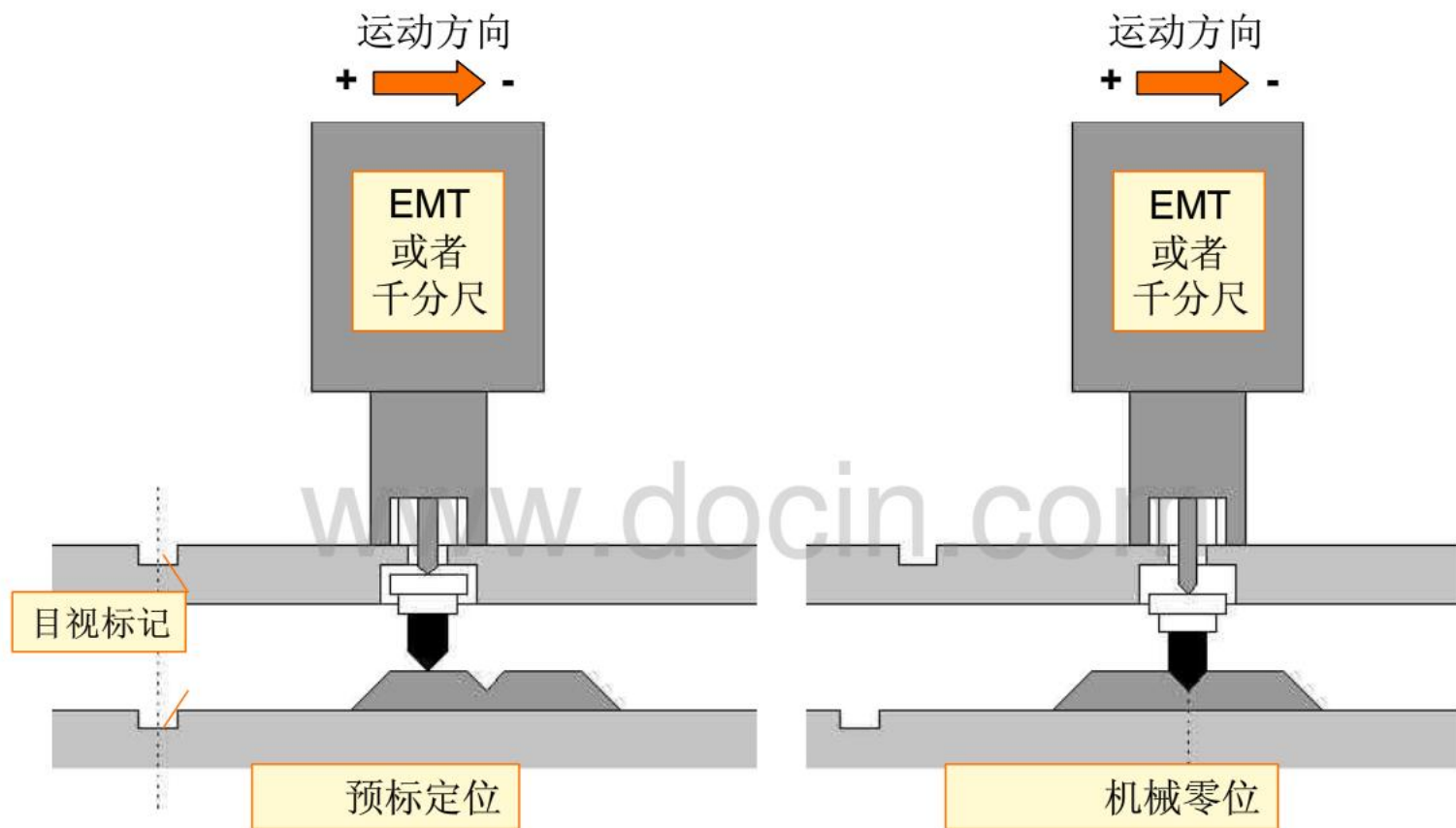


用 EMT 零位校正, 机器人各轴会自动移动至机械零位. 如用千分表, 必须在轴坐标系运动模式下手动移动各轴至机械零位



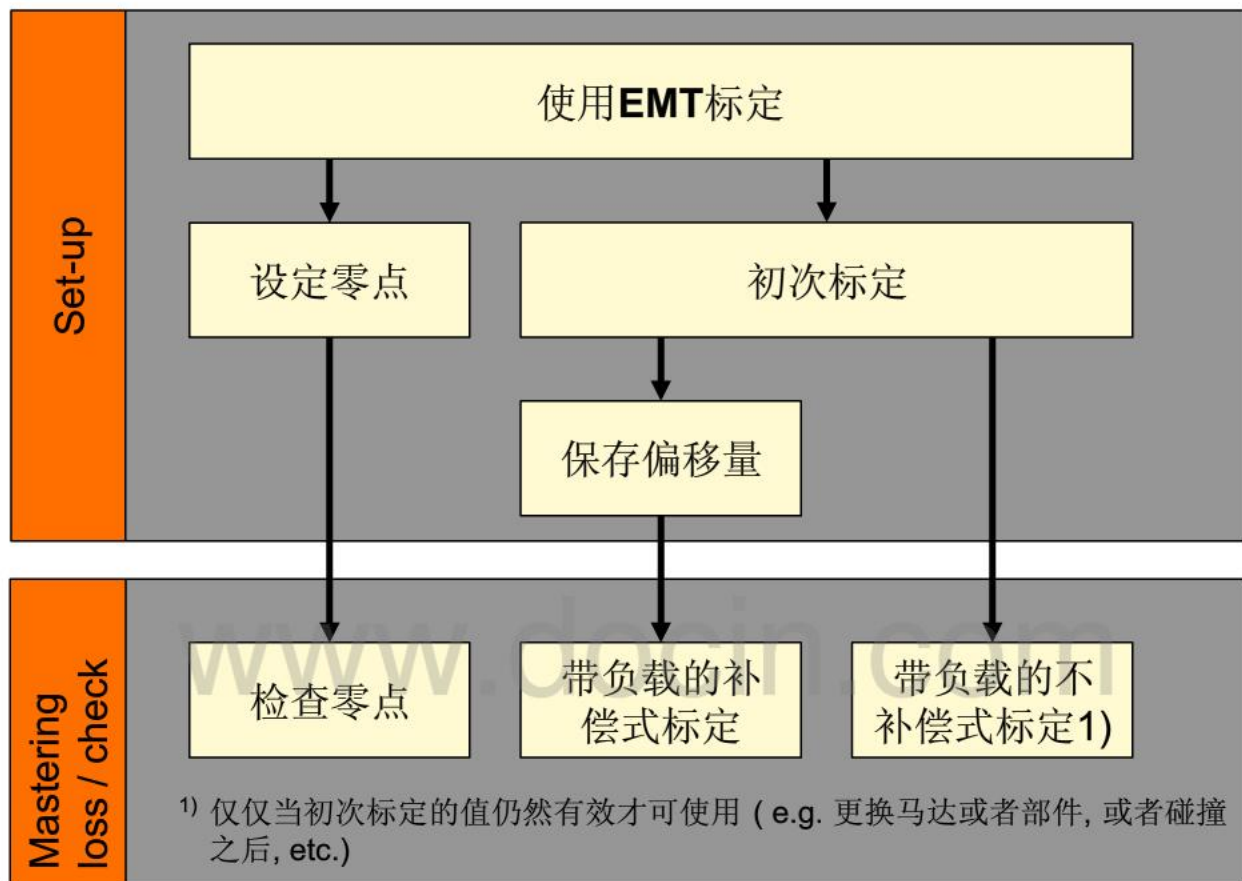
千分表

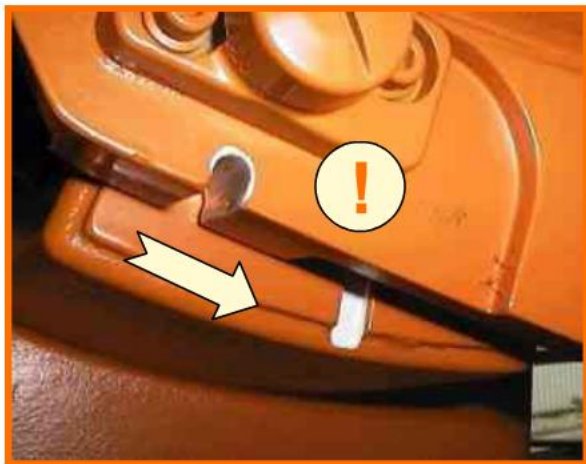




机器人需要被标定...	标定被取消...
... 在修理之后 (e.g. 更换了一个马达或者RDC卡)	... 重启后系统自动取消 1)
... 更换了一个齿轮箱	... 操作员手动取消
... 当机器人脱离控制柜运动后 (e.g. 使用马达释放器)	... 重启后系统自动取消 1)
... 当机器人以大于 25 cm/s的速度撞上硬件限位后	... 操作员手动取消
... 发生一次碰撞后(不论是工具还是机器人本体)	... 操作员手动取消
1) 当发现关机时保存的编码器位置与实际位置不符,安全起见系统会取消该轴的标定值.	

机器人可以被重新标定...	标定被取消...
... 如果各个轴的标定值需要被手动取消	... 操作员手动取消





- 把需要标定的轴移动到预标定位 (如图所示白线位置)
- 使用轴坐标系移动机器人各轴
- 每个轴的标定是独立的



- 从1轴开始往上标定
- 每个轴总是从正向往负向运动
- 仅仅在 T1模式下!



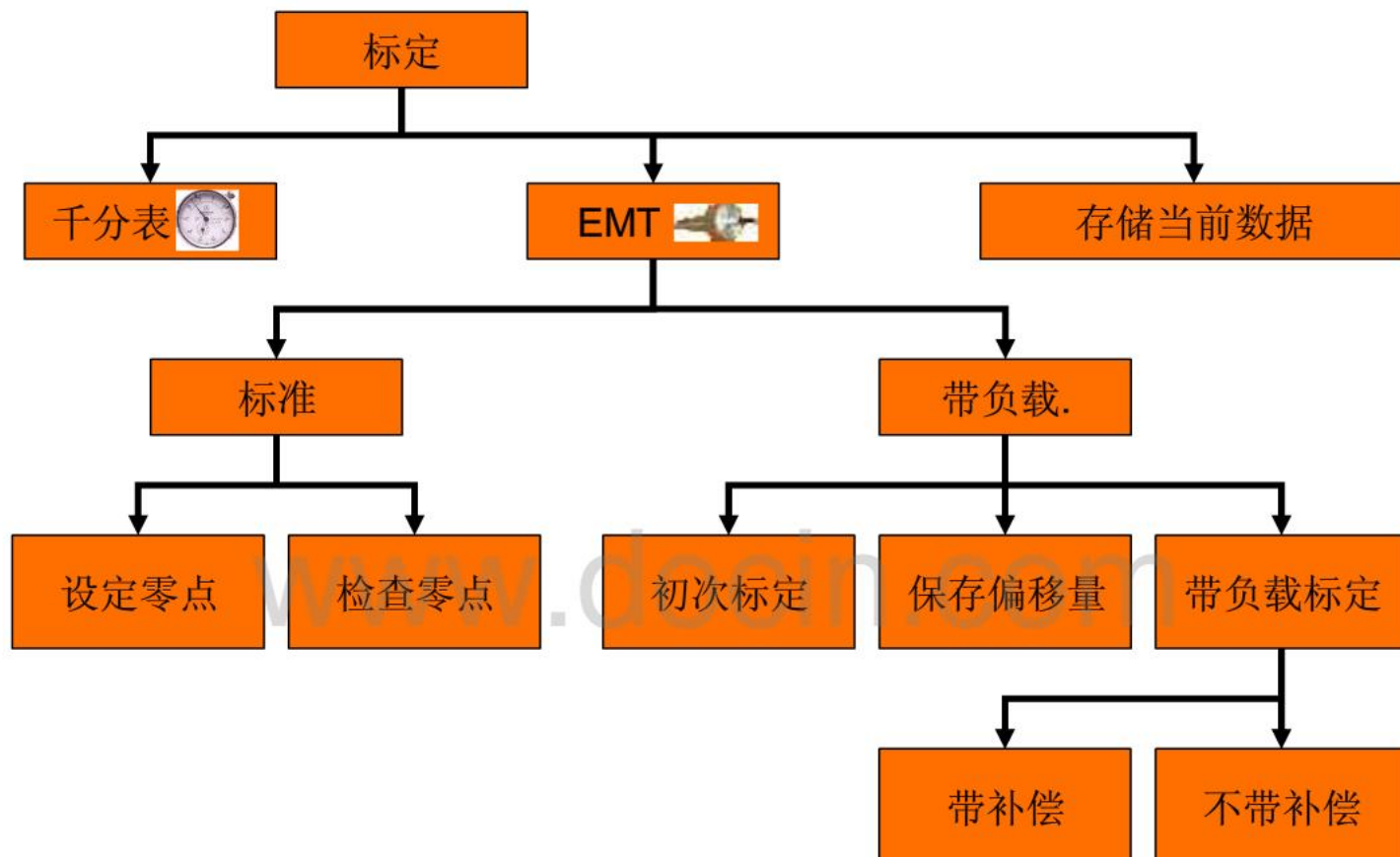


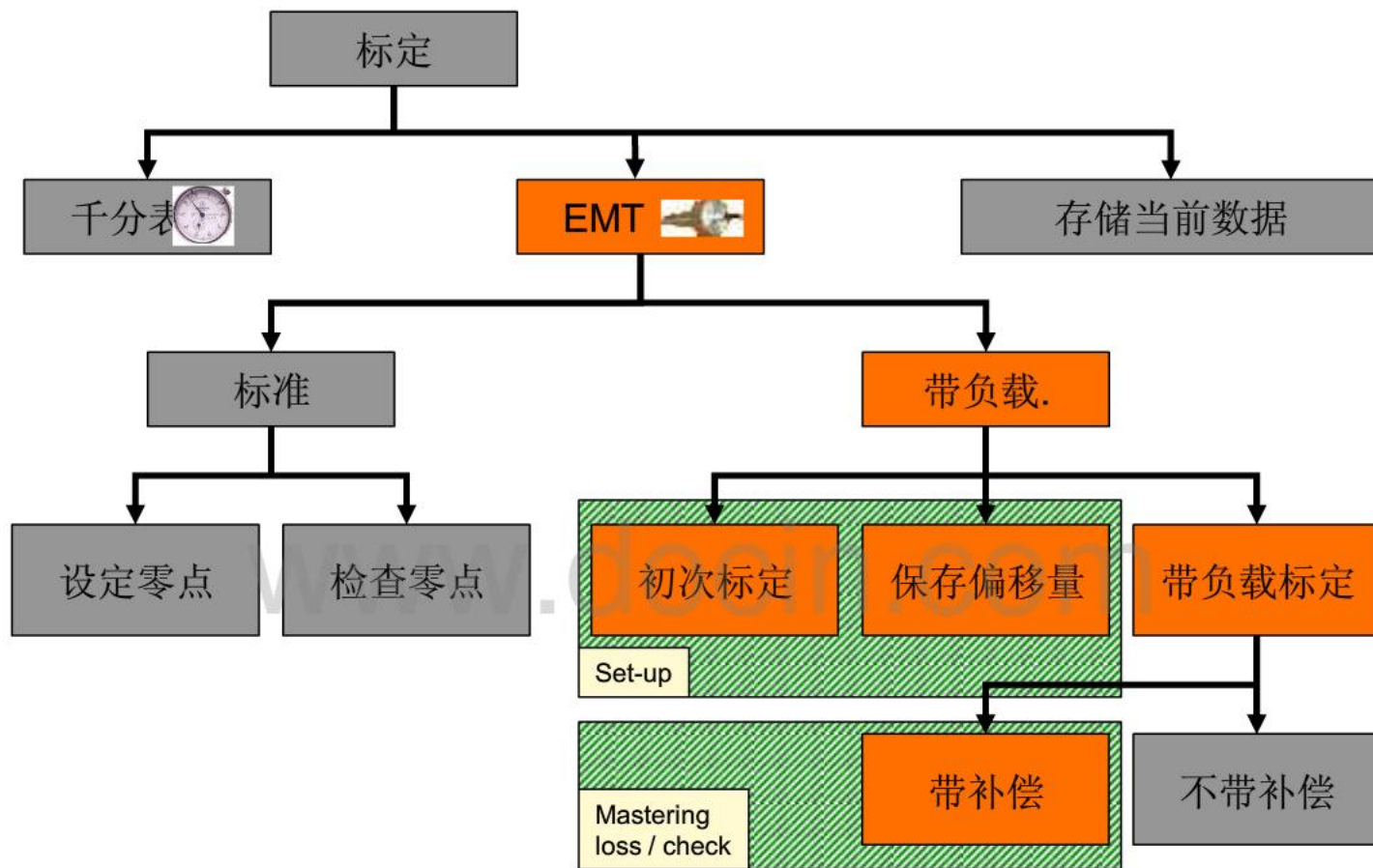
- 摘掉标定单元的保护盖
- 接上EMT 并连上信号线(另一端连接到机器人底座上的连接盒接口 X32上)

- EMT上有三个指示灯:

- | | | |
|------|---|-----|
| ① 红色 | - | 错误 |
| ② 绿色 | - | 下降沿 |
| ③ 绿色 | - | 上升沿 |







机器人标定

www.docin.com