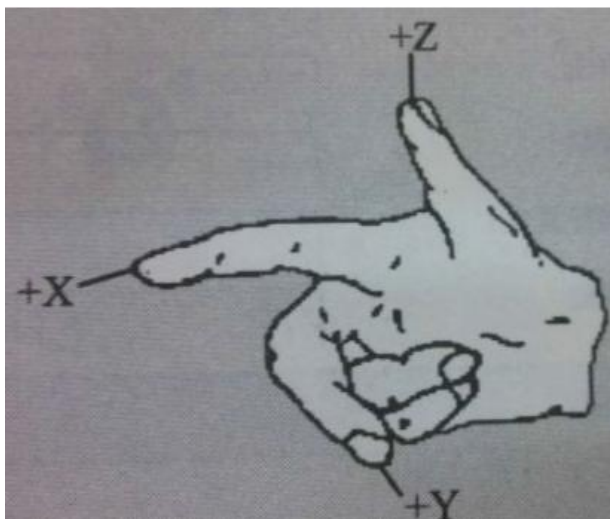


* B A
D
D C A B C D





手动操纵

点此属性并更改

| | |
|--------|-----------|
| 机械单元: | 机械单元... |
| 运动模式: | 线性... |
| 坐标系: | 工件... |
| 工件坐标: | load0... |
| 工件坐标: | workj0... |
| 有效载荷: | load0... |
| 操纵杆锁定: | 无... |
| 增量: | 无... |

位置

坐标中的位置: WorkObject

X: 1089.4 mm

Y: 258.5 mm

Z: 1052.5 mm

q1: 0.50000

q2: 0.0

q3: 0.86603

q4: 0.0

位置格式...

操纵杆方向

X Y Z

对准... 转到... 启动...



手动操纵 - 工件

当前选择: wobj0

从列表中选择一个项目。

| 工件名称 ▲ | 模块 | 范围 1 到 1 共 1 |
|--------|-------------------|--------------|
| wobj0 | RAPID/T_ROB1/BASE | 全局 |

|| 机廷... 编辑 ▲ 确定 取消

新数据声明

数据类型: wobjdata

当前任务: T_ROB1

| | | |
|-------|---------|-----|
| 名称: | wobj1 | ... |
| 范围: | 任务 | ▼ |
| 存储类型: | 可变量 | ▼ |
| 任务: | T_ROB1 | ▼ |
| 模块: | Module1 | ▼ |
| 例行程序: | <无> | ▼ |
| 维数 | <无> | ▼ |
| | | ... |

初始值

确定

取消



手动操纵 - 工件

当前选择: wobj1

从列表中选择一项。

| 工件名称 ▲ | 模块 | 范围 1 到 2 共 2 |
|--------|----------------------|--------------|
| wobj0 | RAPID/T_ROB1/BASE | 全局 |
| wobj1 | RAPID/T_ROB1/Module1 | 任务 |

更改值...

更改声明...

复制

删除

定义...

新建... 编辑 ▼ 确定 取消

程序数据 - wobjdata - 定义

工件坐标定义

工件坐标: wobj1

活动工具: tool0

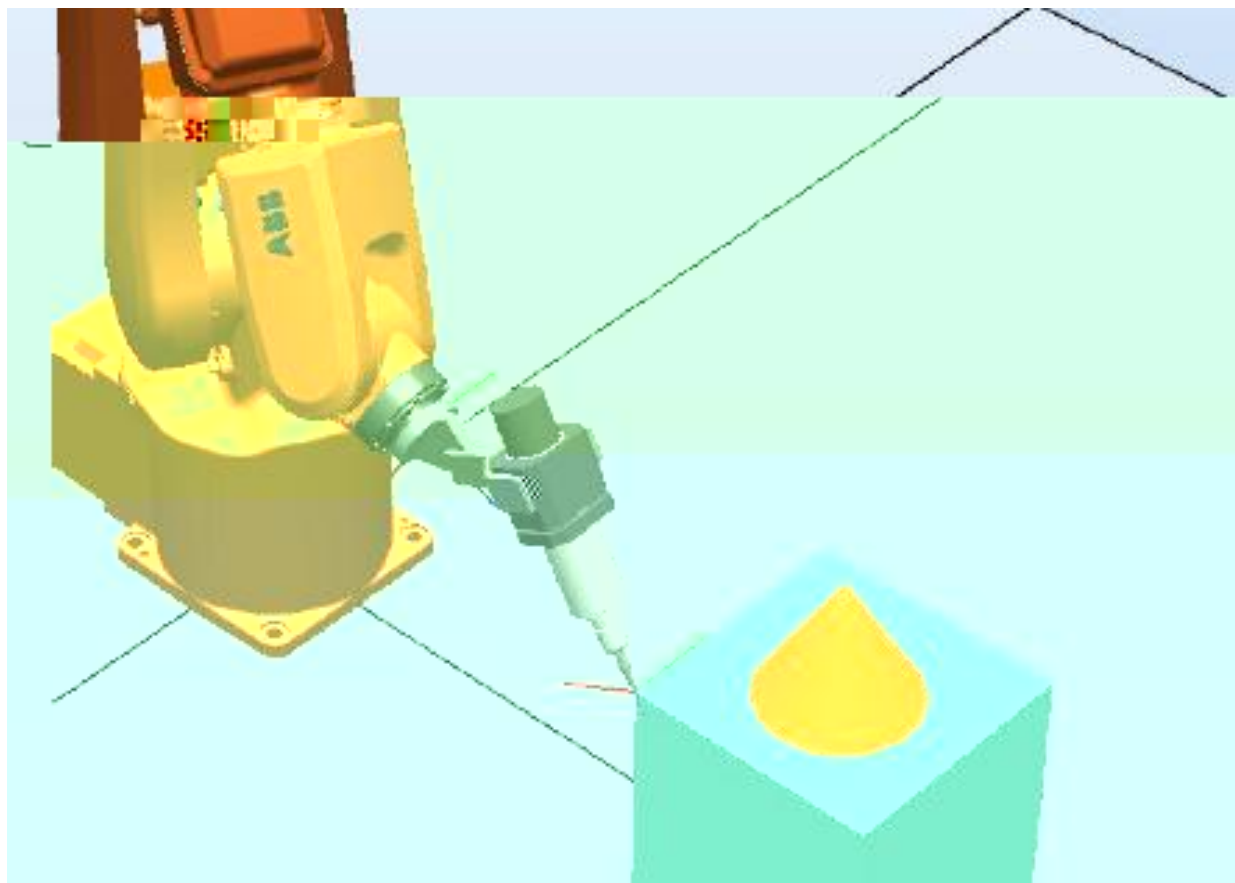
为每个框架选择一种方法，修改位置后点击“确定”。

用户方法: 未更改 目标方法: 未更改

未更改

3 点

修改位置 确定 取消



程序数据 - wobjdata - 定义

工件坐标定义

工件坐标: wobj1

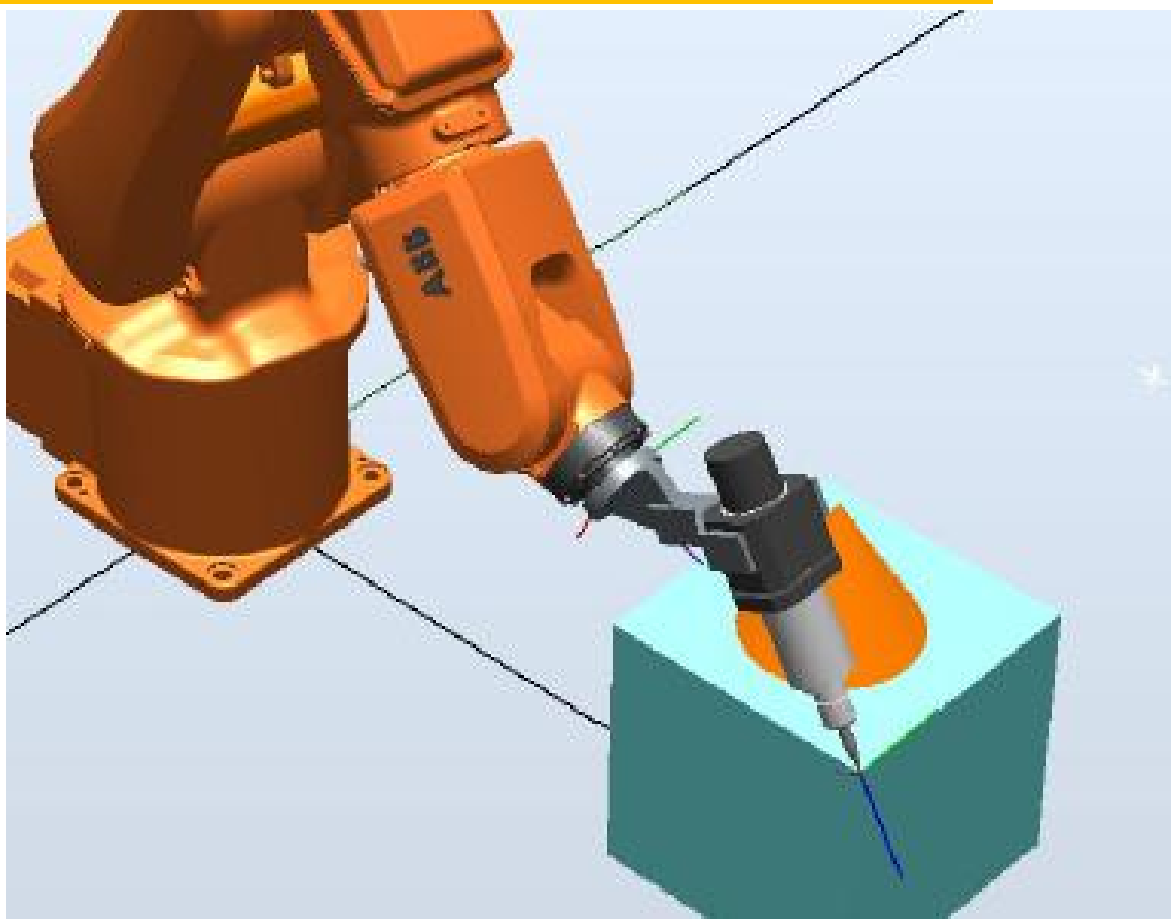
活动工具: tool0

为每个框架选择一种方法，修改位置后点击“确定”。

用户方法: 3点

目标方法: 未更改

| 点 | 状态 |
|---------|-----|
| 用户点 X 1 | 已修改 |
| 用户点 X 2 | - |
| 用户点 Y 1 | - |





程序数据 - wobjdata - 定义

工件坐标定义

工件坐标:

wobj1

活动工具: tool0

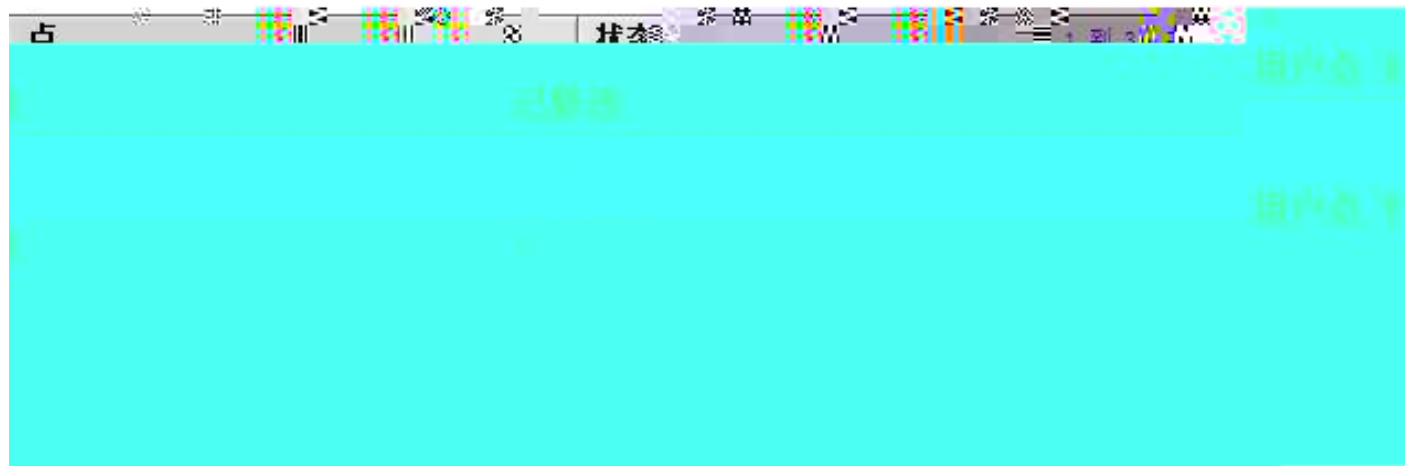
为每个框架选择一种方法，修改位置后点击“确定”。

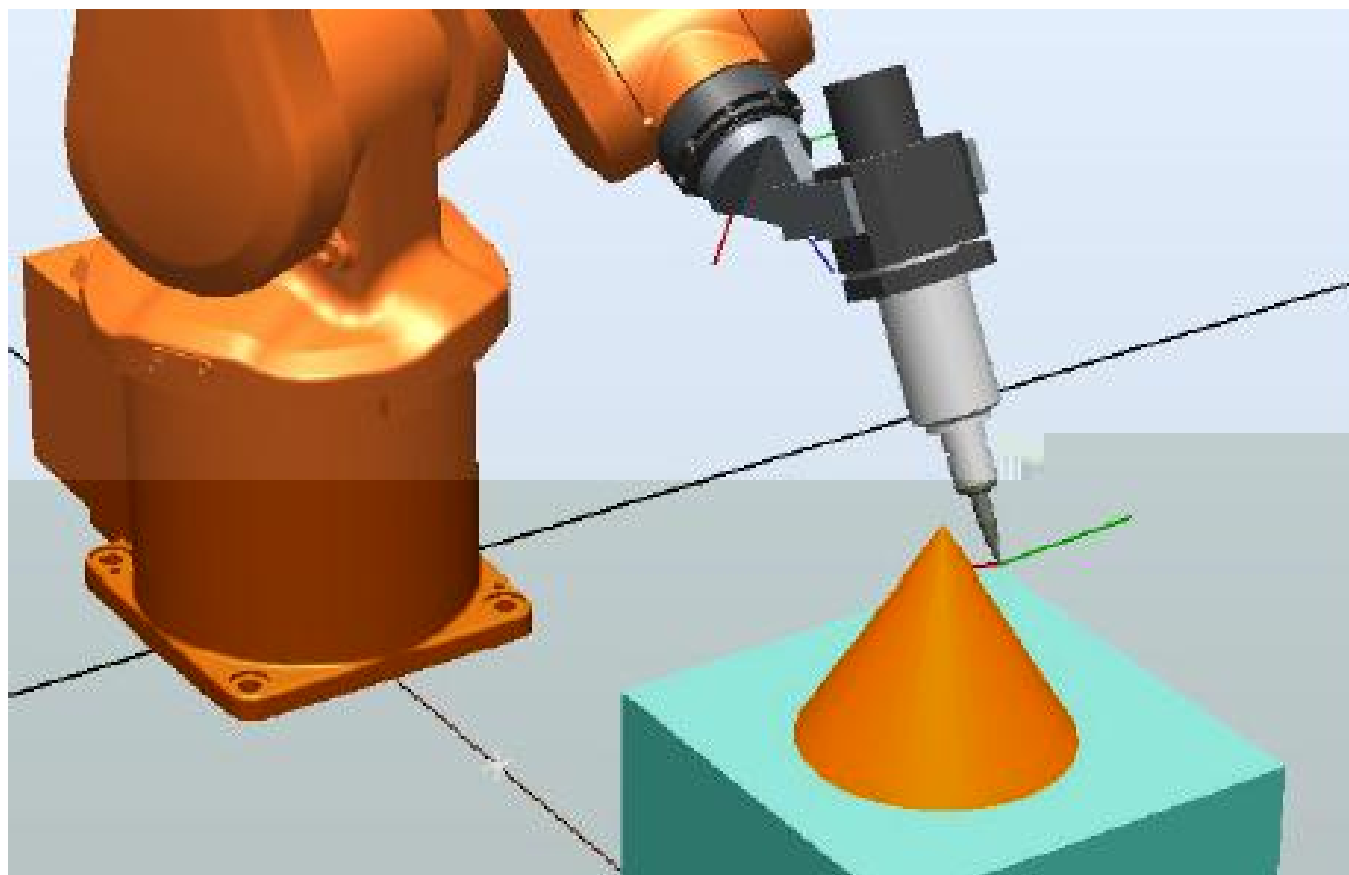
用户方法:

3 点

目标方法:

未更改







程序数据 - wobjdata - 定义

工件坐标定义

工件坐标:

wobj1

活动工具: tool0

为每个框架选择一种方法，修改位置后点击“确定”。

用户方法:

3 点

目标方法:

未更改

| 占 | 用户点 X 1 |
|-----|---------|
| 已修改 | 用户点 X 2 |
| 已修改 | 用户点 Y 1 |
| 已修改 | |
| | |
| | |



手动操纵 - 工件

当前选择: wobj1

从列表中选择一个项目。

| 工件名称 ▲ | 模块 | 范围 1 到 2 共 2 |
|--------|----------------------|--------------|
| wobj0 | RAPID/T_ROB1/BASE | 全局 |
| wobj1 | RAPID/T_ROB1/Module1 | 任务 |

新建... 编辑 ▲ 确定 取消

