



bool	布尔量	
byte	整数数据 0~255	
clock	数字输入/输出信号	
	外轴位置数据	
	中断标志符	
	关节位置数据	
	负荷数据	
	机械装置数据	
	数值数据	
	姿态数据	
	位置数据 (只有 X、Y 和 Z)	
	坐标转换	
	机器人轴角度数据	
et	机器人与外轴的位置数据	
ita	机器人与外轴的速度数据	
	字符串	
	工具数据	
	中断数据	
a	工件数据	
a	TCP 转弯半径数据	
		dionum
		extjoint
		intnum
		jointtarg
		loaddata
		mecunit
		num
		orient
		pos
		pose
		robtar
		robtar
		speed
		string
		toolda
		trapda
		wobjd
		zoned

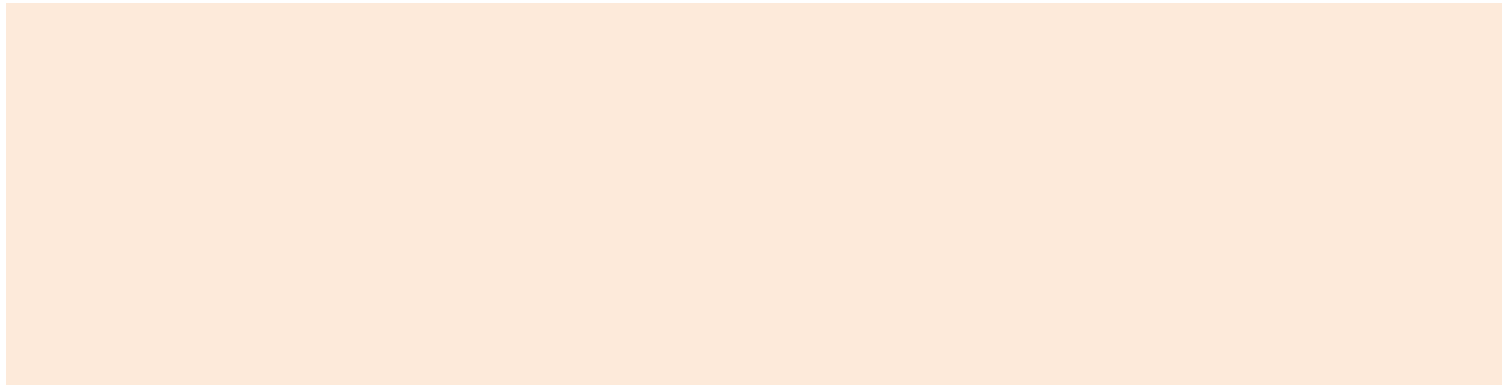




ABB  手动 防护装置停止
System1 (QDRECOM-108) 已停止 (速度 100%)

 HotEdit	 备份与恢复
 输入输出	 校准
 手动操纵	 控制面板
 自动生产窗口	 事件日志
 程序编辑器	 FlexPendant 资源管理器
 程序数据	 系统信息
 注销 Default User	 重新启动



程序数据 - 已用数据类型

从列表中选择一个数据类型。

范围: RAPID/T_ROB1

更改范围

1 到 7 共 7

bool

clock

loaddata

num

string

tooldata

wobjdata

显示数据

视图 ▲



▲ 新建... 编辑 ▲ 刷新 查看数据类型

捕获数据 RO5_1



ABB System1 (PCOS) 手动 防护装置停止 已停止 (速度 3%)

新数据声明

数据类型: bool 当前任务: T_ROB1

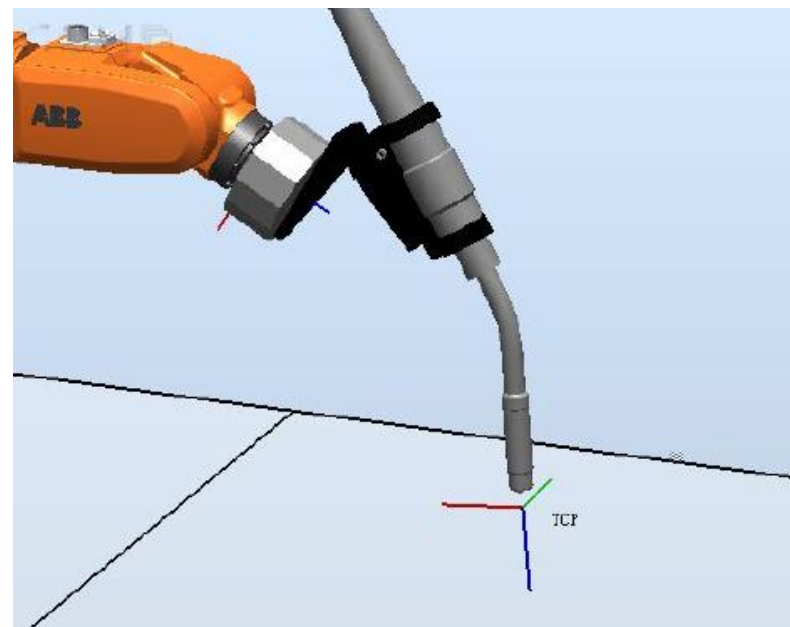
名称	flag1
范围:	全局
存储类型:	变量
任务:	T_ROB1
模块:	Module1
例行程序:	<无>
维数	<无>

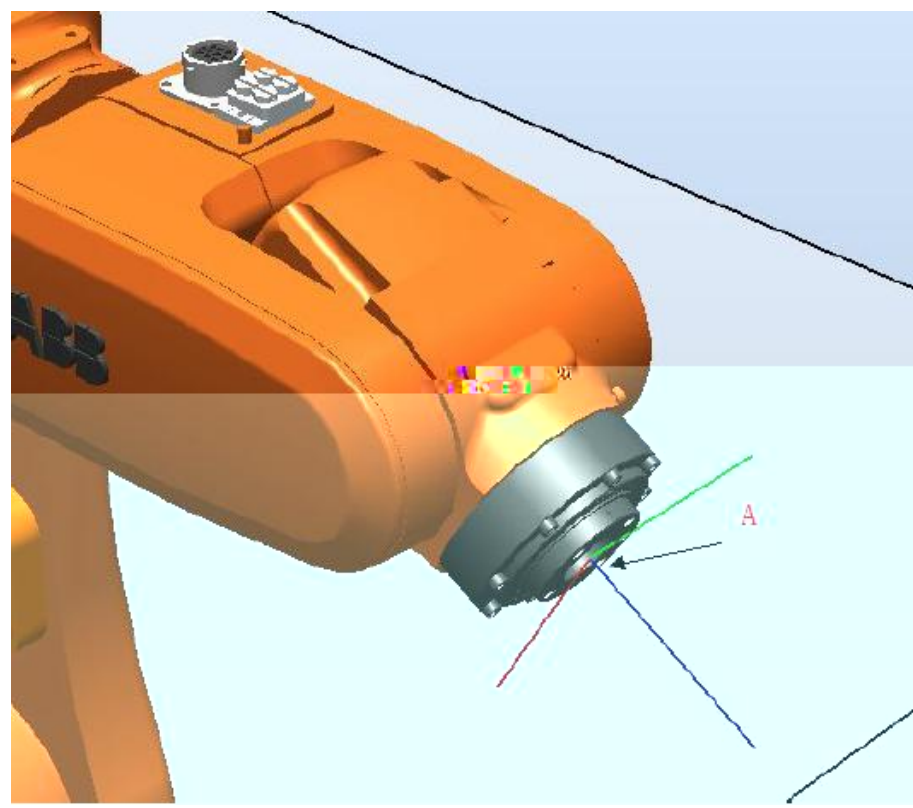
初始值 确定 取消

自动生... 程序数据 程序数据

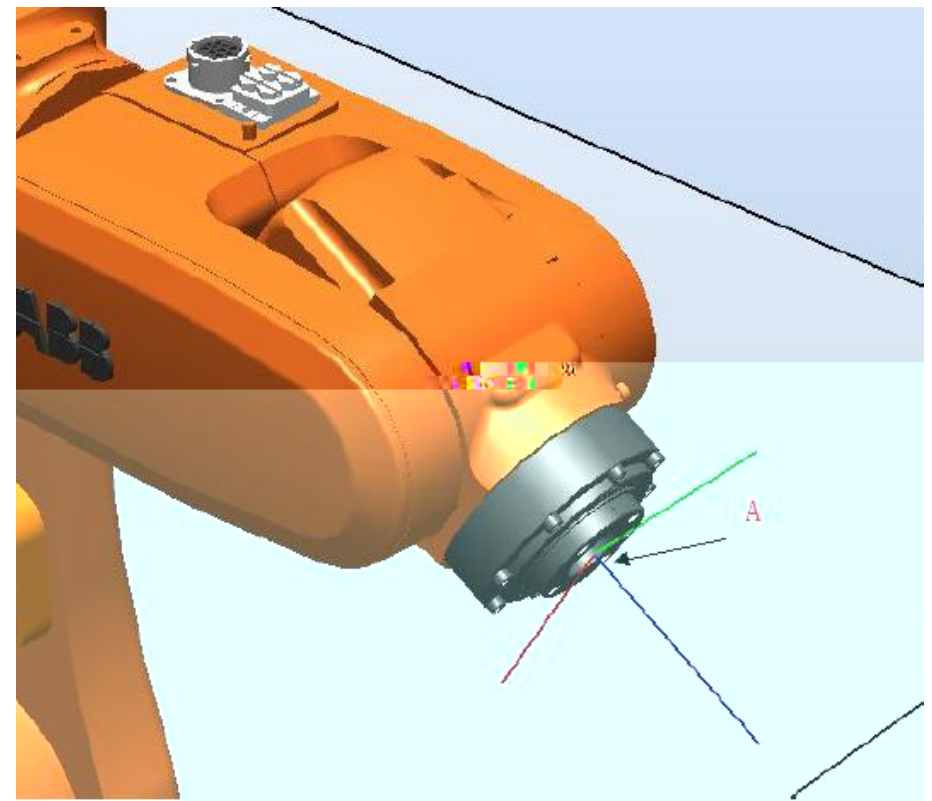
设定参数	说明
名称	设定数据的名称
范围	设定数据可使用的范围
存储类型	设定数据的可存储类型
任务	设定数据所在的任务
模块	设定数据所在的模块
例行程序	设定数据所在的例行程序
维数	设定数据的维数
初始值	设定数据的初始值



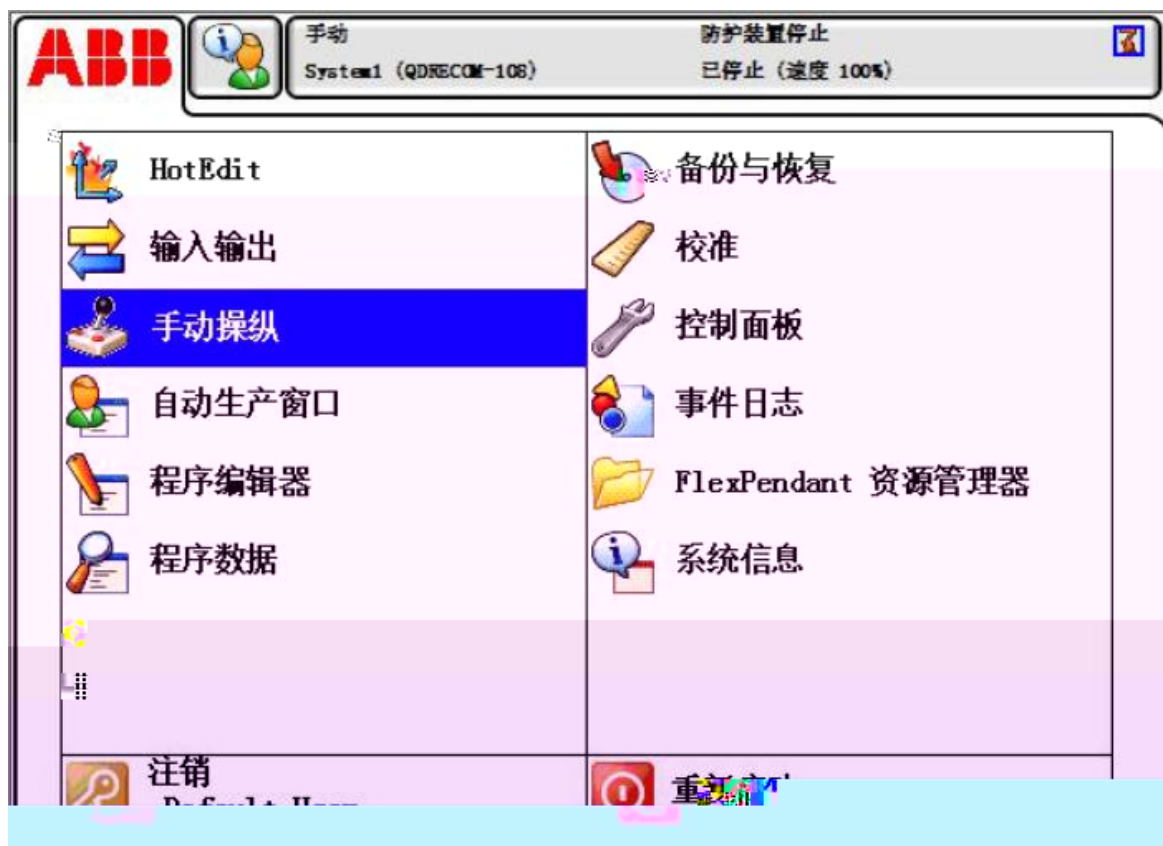


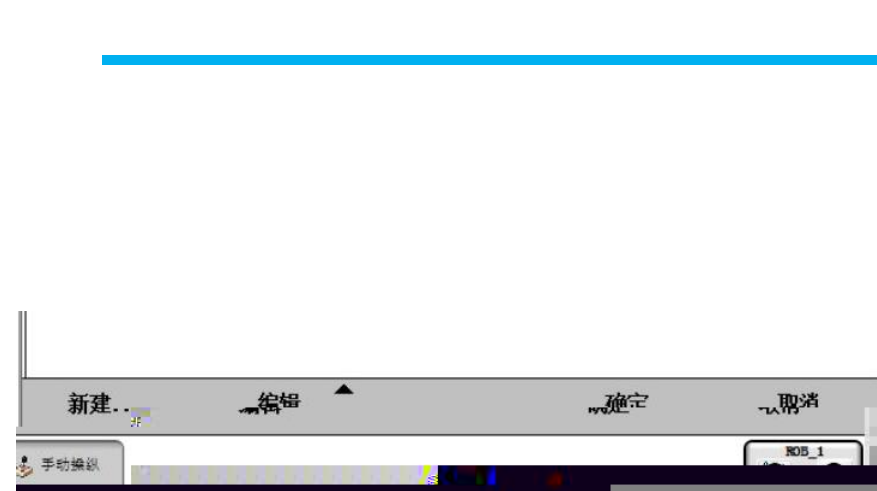














新数据声明

数据类型: tooldata

当前任务: T_ROB1

名称:	<input type="text" value="tool1"/> ...
范围:	<input type="text" value="任务"/> ▼
存储类型:	<input type="text" value="可变量"/> ▼
任务:	<input type="text" value="T_ROB1"/> ▼
模块:	<input type="text" value="Module1"/> ▼
例行程序:	<input type="text" value="<无>"/> ▼
维数	<input type="text" value="<无>"/> ▼ <input type="text"/> ...

初始值

确定

取消

更改值...

更改声明...

复制

删除

定义...

编辑 ▼



ABB 手动 防护装置停止
System1 (PGOS) 已停止 (速度 3%)

程序数据 - tooldata - 定义

工具坐标定义
工具坐标: tool1

选择一种方法，修改位置后点击“确定”。

方法: TCP (默认方向) 点数: 4

点	方法
点 1	TCP (默认方向)
点 2	TCP 和 Z
点 3	TCP 和 Z, X
点 4	-

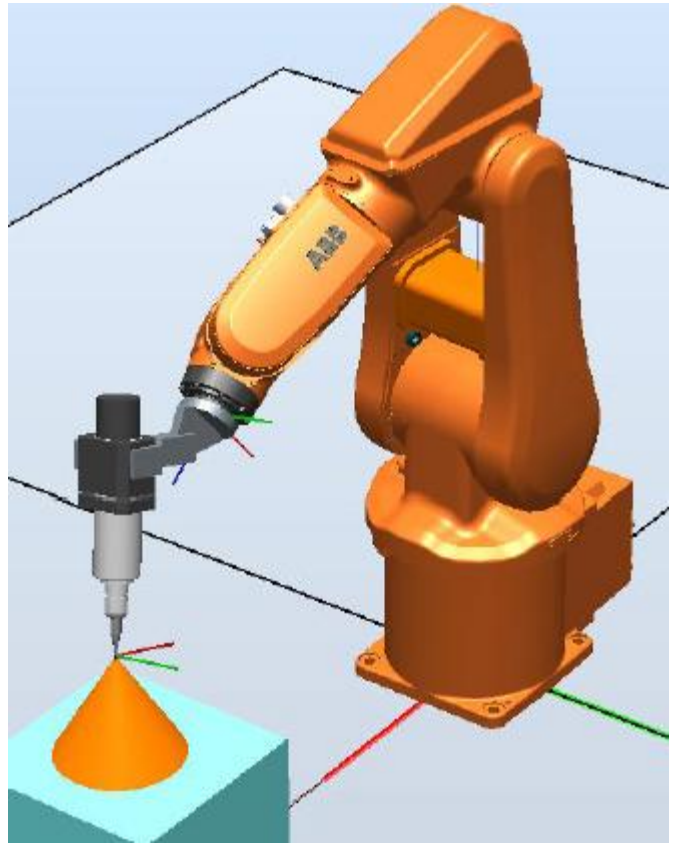
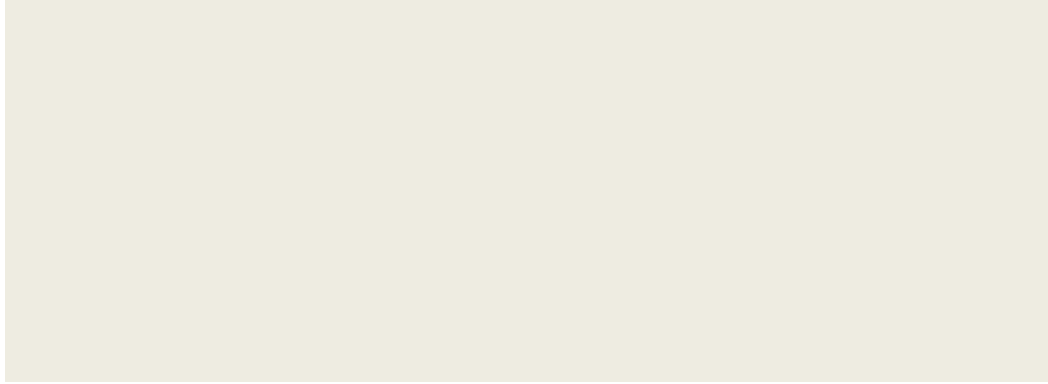




ABB 手动 防护装置停止
System1 (PGOS) 已停止 (速度 3%)

程序数据 - tooldata - 定义

工具坐标定义

工具坐标: tool1

选择一种方法，修改位置后点击“确定”。

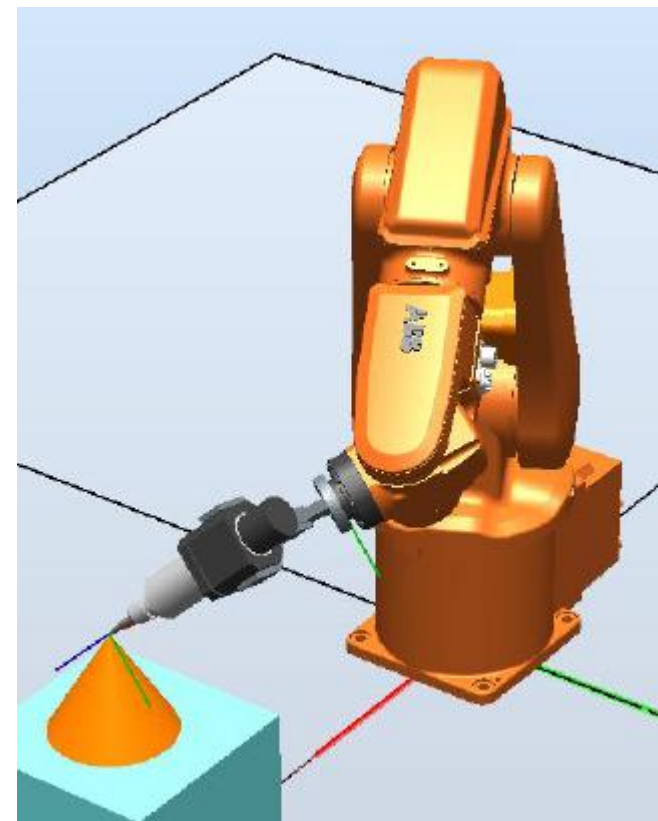
方法: TCP (默认方向) ▼

点数: 4 ▼

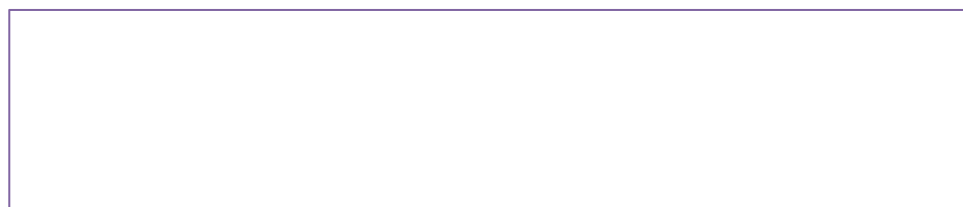
点	状态
点 1	已修改
点 2	-
点 3	-
点 4	-

1 到 4 共 4

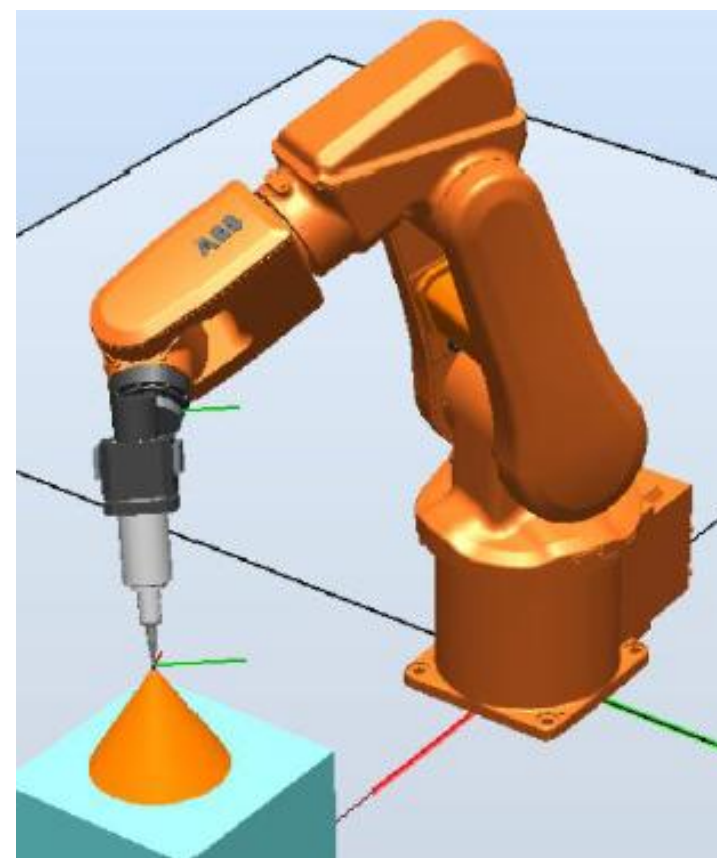
位置 ▲ 修改位置 确定 取消

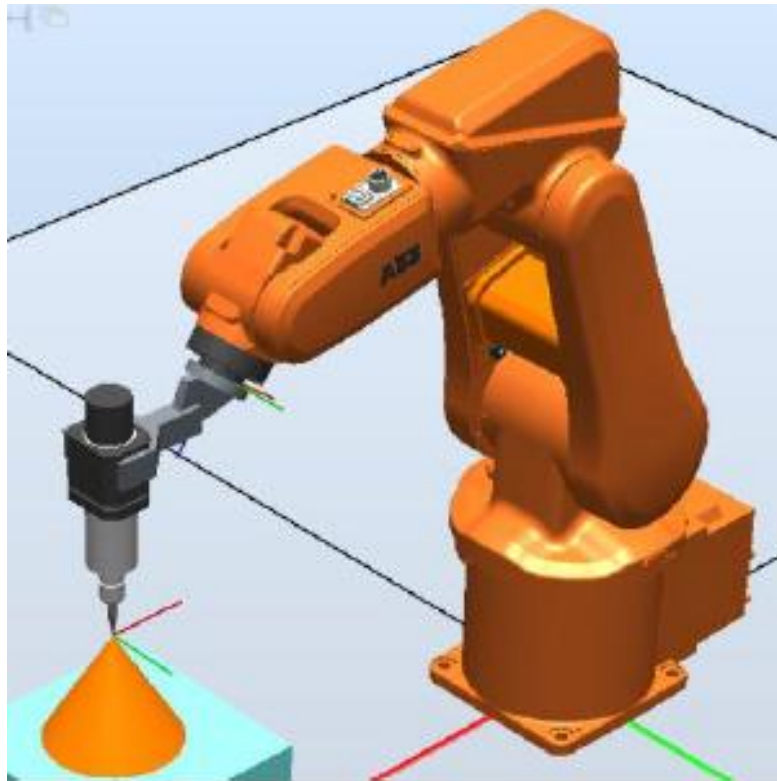


点	状态	1 到 4 共 4
点 1	已修改	
点 2	已修改	
点 3	-	
点 4	-	



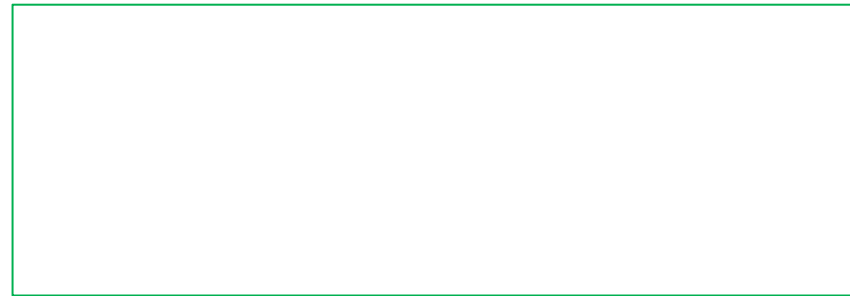
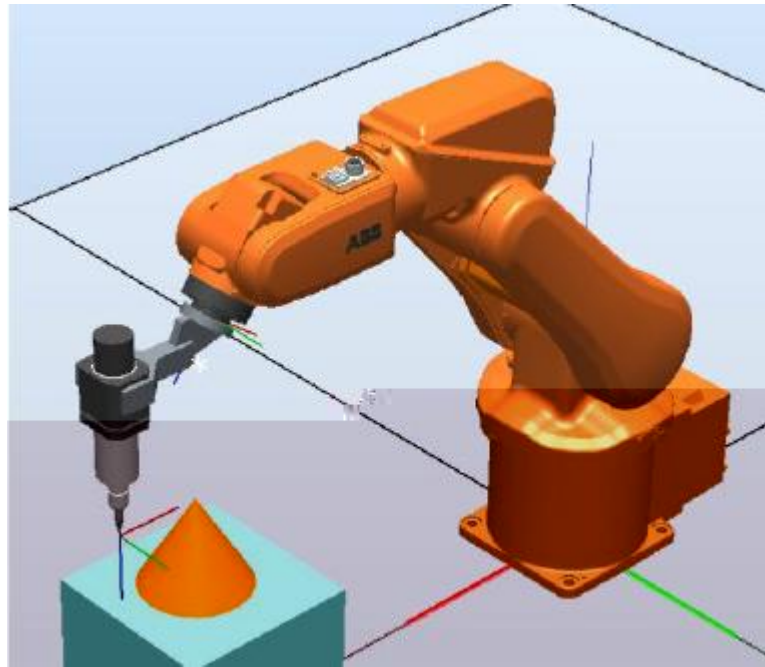
点	状态	1 到 4 共 4
点 1	已修改	
点 2	已修改	
点 3	已修改	
点 4	-	



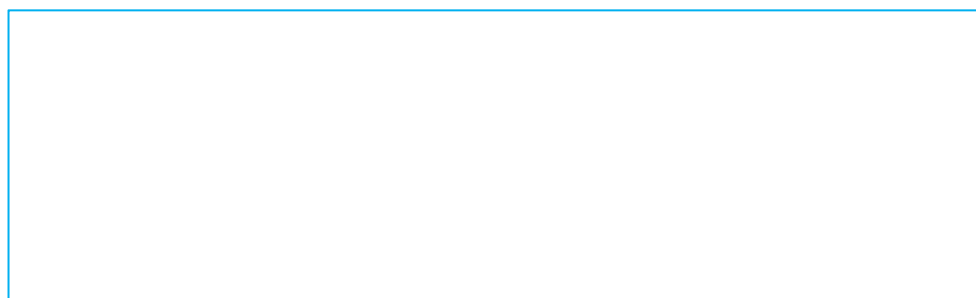
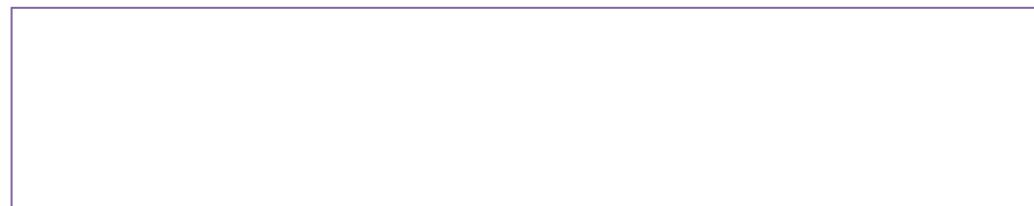


点	状态
点 1	已修改
点 2	已修改
点 3	已修改
点 4	已修改

1 到 4 共 6

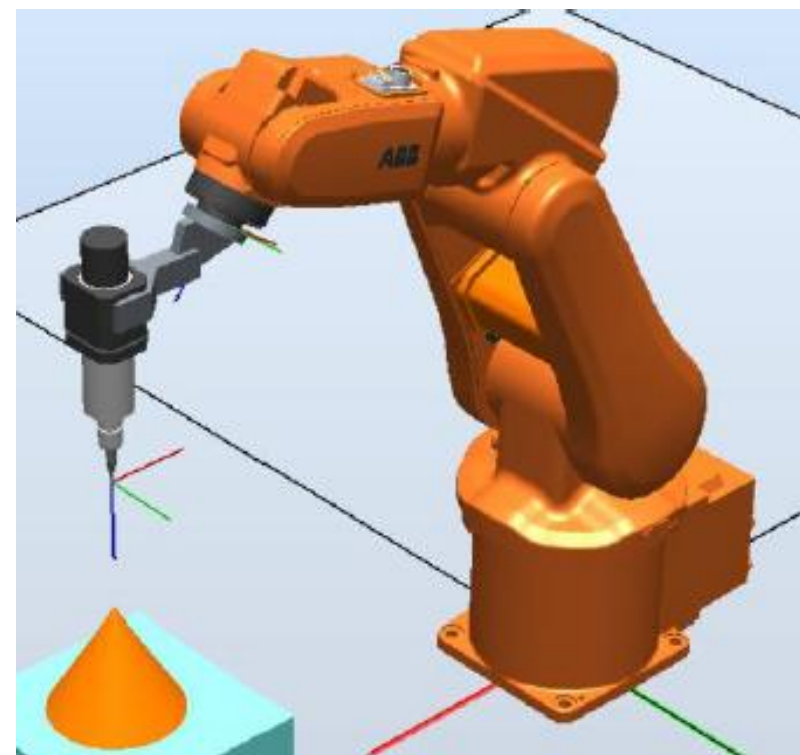


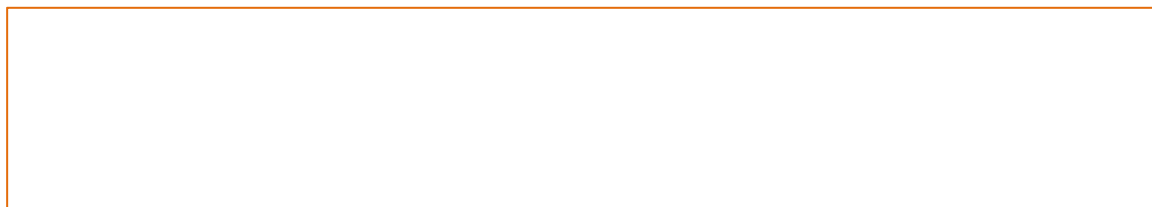
点	状态	3 到 6 共 6
点 3	已修改	
点 4	已修改	
延伸器点 X	已修改	
延伸器点 Z	-	



点	状态	
点 3	已修改	 
点 4	已修改	 
延伸器点 X	已修改	
延伸器点 Z	已修改	

位置  修改位置 确定 取消





程序数据 - tooldata - 定义 - 工具坐标定义

计算结果

工具坐标: tool1

点击“确定”确认结果，或点击“取消”重新定义源数据。

1 到 6 共 11

方法	ToolXZ
最大误差	0.000220084 毫米
	3.182889E-05 毫米
	0.0001078244 毫米
	31.7924 毫米
	-0.0001775473 毫米

最小误差

平均误差

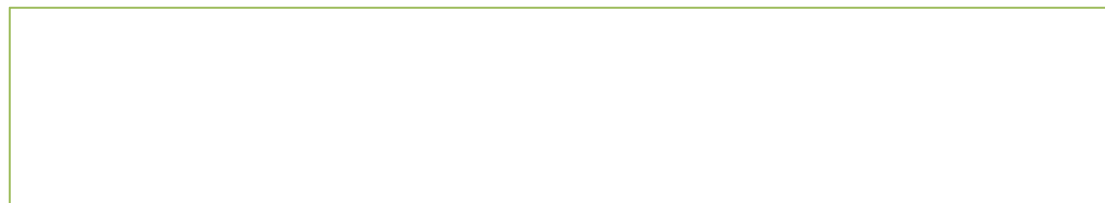
X:

Y:



确定

取消



手动操纵 - 工具

当前选择: tool1

从列表中选择一个项目。

工具名称 ▲	模块	范围 1 到 2 共 2
tool0	RAPID/T_ROB1/BASE	全局
tool1	RAPID/T_ROB1/Modul e1	任务

更改值...

更改声明...

复制

删除

定义...









新建... 编辑 ▼ 确定 取消



 编辑

名称: tool1

点击一个字段以编辑值。

名称	值	数据类型	13 到 18 共 2
tload:	[-1, [0, 0, 0], [1, 0, 0, 0]]...	loaddata	 
mass :=	-1	num	 
cog:	[0, 0, 0]	pos	
x :=	0	num	
y :=	0	num	 
z :=	0	num	 

撤消 确定 帮助



手动操纵 - 工具

当前选择: tool1

从列表中选择一个项目。


工具名称 ▲	模块	范围 1 到 2 共 2
tool0	RAPID/T_ROB1/BASE	全局
tool1	RAPID/T_ROB1/Module1	任务

新建...

编辑 ▲

确定

取消

 **手动操纵**

— 点击属性并更改 —

机械单元:	ROB_1...
绝对精度:	Off
动作模式:	重定位...
坐标系:	工具...
工具坐标:	tool1...
工件坐标:	wobj0...
有效载荷:	load0...
操纵杆锁定:	无...
增量:	无...

