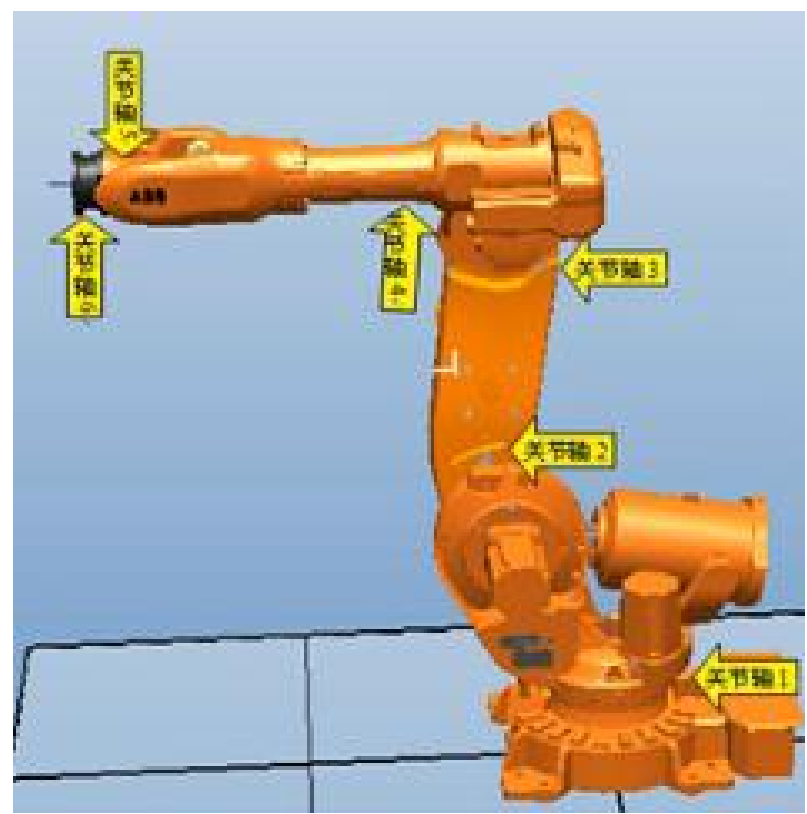
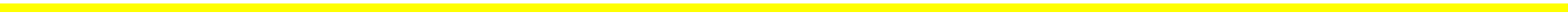
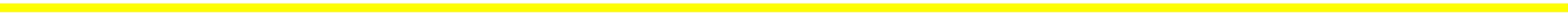




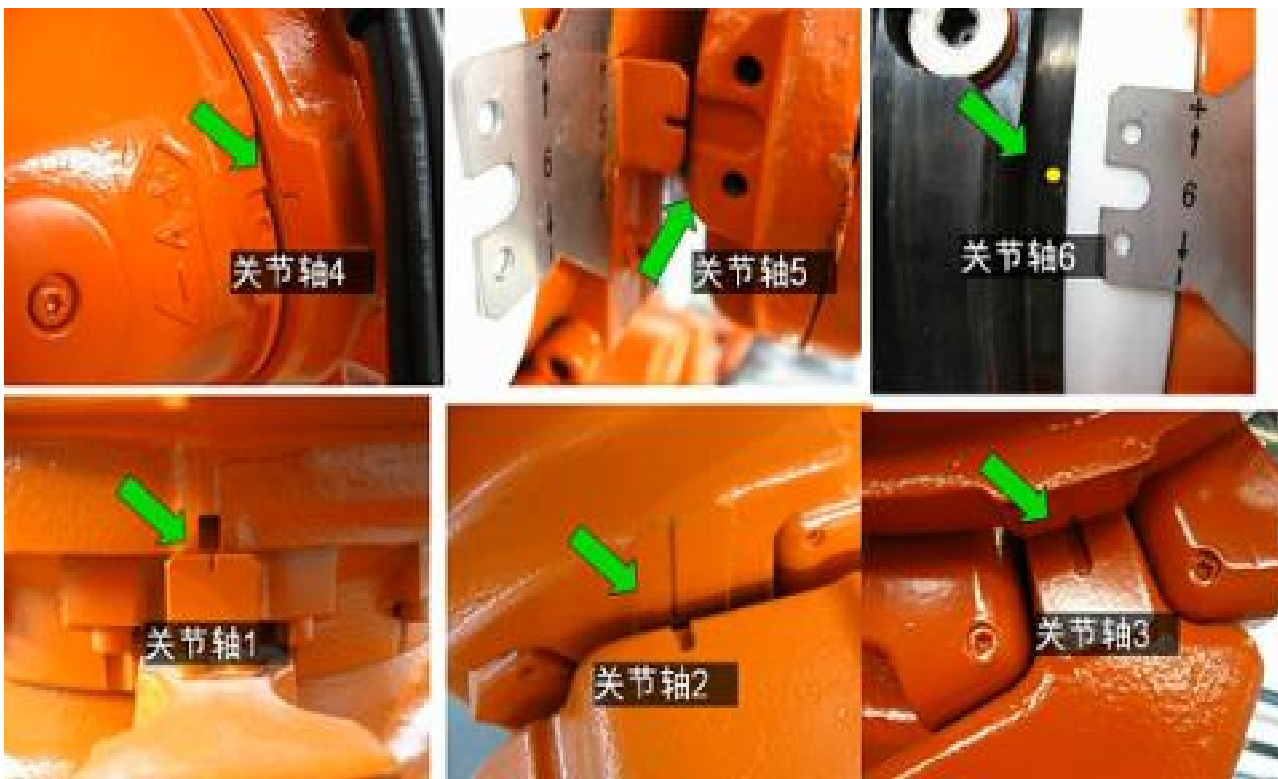
转数计数器更新



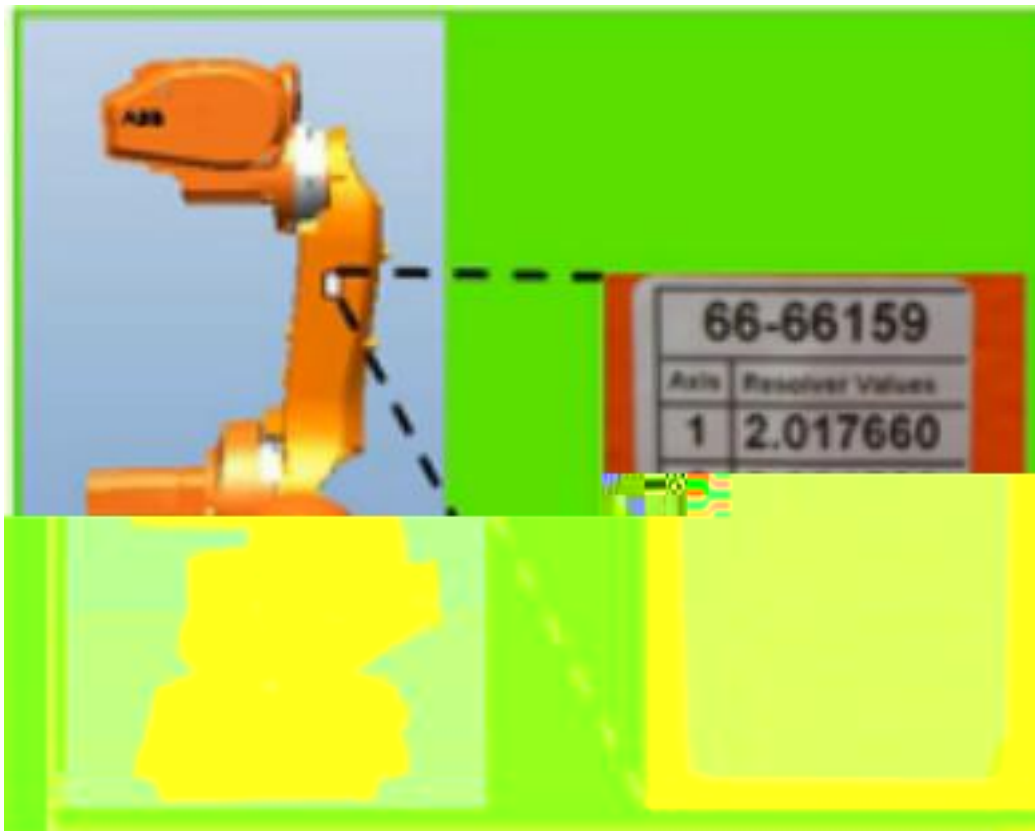




原点校正



个 人 刻 位 会 不



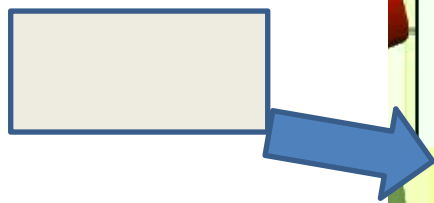


ABB 手动 防护装置停止

- HotEdit
- 输入输出
- 手持控制
- 自动生产窗口
- 程序编辑器
- 程序数据
- 备份与恢复
- 校准
- 控制面板
- 事件日志
- FlexPendant 资源管理器

Enable



ABB
手动
防护装置停止

1 (PCOS)
已停止 (速度 3%)

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: 轴 4 -6...

坐标系: 基坐标...

工具坐标: tool0...

工件坐标: wobj0...

有效载荷: load0...

操纵杆锁定: 无...

增量: 无...

位置

1:	14.3 °
2:	16.4 °
3:	6.0 °
4:	-27.5 °
5:	27.5 °
6:	32.0 °

位置格式...

操纵杆方向

5 4 6

对准...
转到...
启动...

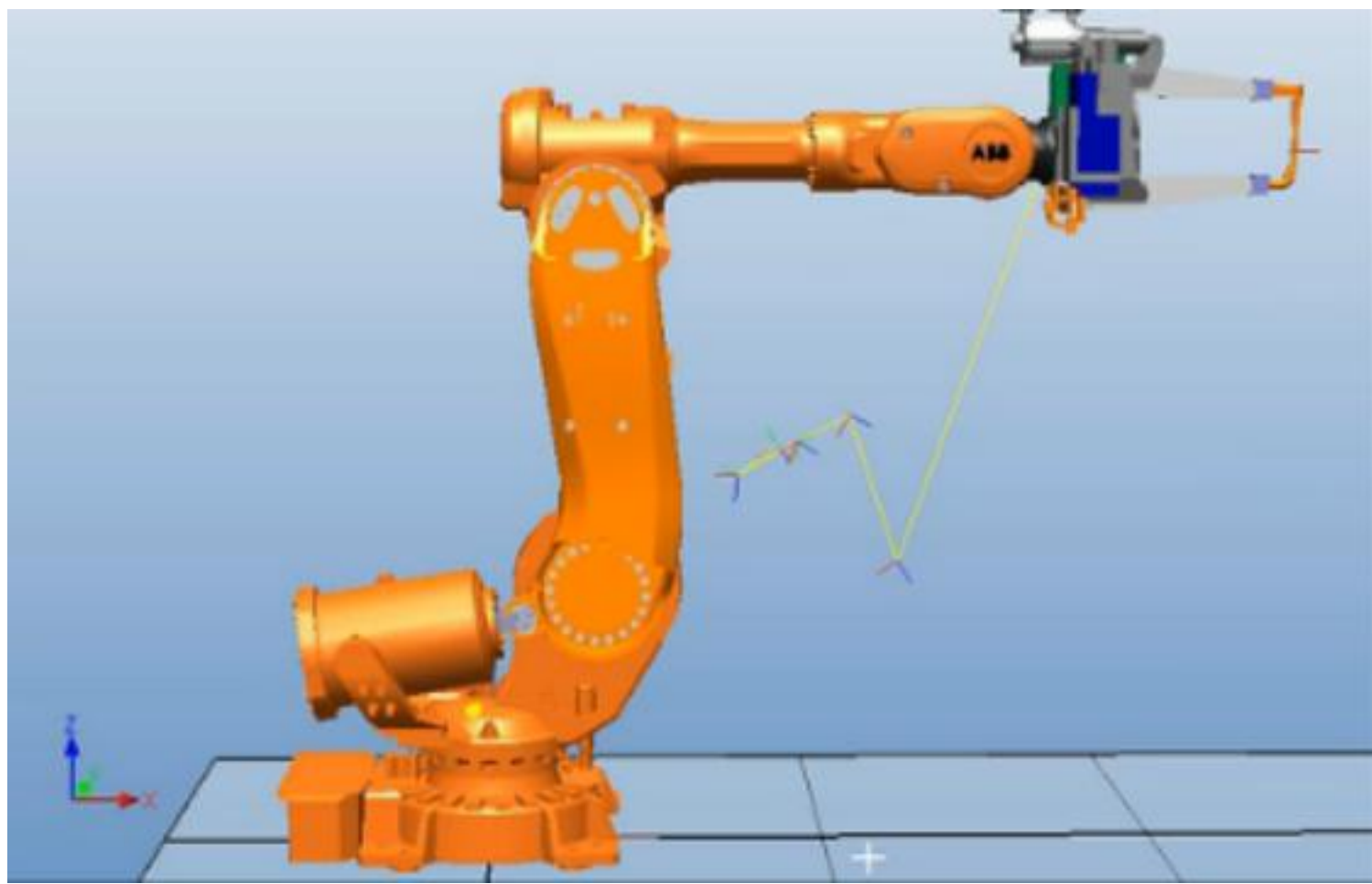
手动操纵
ROB_1

ABB
手动
防护装置停止

↓

↓

↓





更新转数计数器

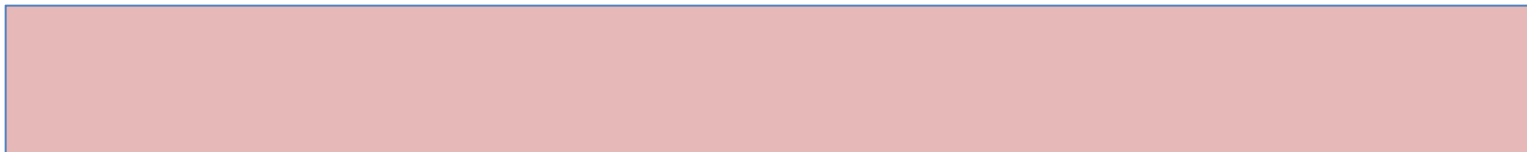






ABB 手动 100120_BasicTr... (IP:1-10.10.10.17) 已停止 (速度: 100%)

校准 - ROB_1 - 校准 参数

编辑中

ROB_1

请输入 0 至 6,283 范围内的值。

轴序号	有称
2. 0176599	是
3. 0815799	是
2. 6559	是
5. 38552	是
5. 9558001	是
0. 242369	是

校准单元:

电机名称

- robl_1
- robl_2
- robl_3
- robl_4
- robl_5
- robl_6

重置

确定 取消

ABB 手动 100120_BasicTr... (IP:1-10.10.10.17) 已停止 (速度: 100%)

校准 - ROB_1

更新轴计数器...

轴计数器

校准 参数

保存 内存

基准

关闭



ABB 手动 保护设置禁止 已禁止 (速度 100%)

标准 - ROB_1 - 转数计数器

更新转数计数器

机械单元: 转数计数器更新

警告: 所选轴的转数计数器将被更新, 此操作不可撤销。 点击“更新”继续, 点击“取消”使计数器保留不变。

更新 取消

全选 全部清除 更新 关闭

ROB_1

ABB 手动 保护设置禁止 已禁止 (速度 100%)

标准 - ROB_1 - 转数计数器

更新转数计数器

机械单元: ROB_1

更新转数计数器, 选择轴并点击更新。

轴	状态
<input checked="" type="checkbox"/> robt_1	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> robt_2	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> robt_3	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> robt_4	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> robt_5	转数计数器已更新
<input checked="" type="checkbox"/> robt_6	转数计数器已更新

全选 全部清除 更新 关闭

标准